AEE DRONES

... ONLY THE SKY IS YOUR LIMIT

USER MANUAL

TORUK AP11

Shown with the AEE S71 Touch (not included)

AEE.COM

Contenido

Convenciones....2
Descripción general....3
1 Contenido de kit....3
2 Quadcopter Introduction....5
Preparación antes del vuelo....5
1 Preparación de baterías....5
1.1 Introducción de la batería del Cuadricóptero....6
1.2 Carga de la batería del Cuadricóptero....6
1.3 Instalación de la batería del Cuadricóptero....7
1.4 Cómo instalar los protectores de hélices del Quadcopter....7
1.5 Precauciones....7
2 Preparación del Cuadricóptero....7
2.1 Introducción....7
2.2 Sistema de control de vuelo....8
2.3 Indicador de vuelo....8
2.4 Quite el broche e instale la cámara....9
2.4.1 Quite el broche:....9
2.4.2 Instale la cámara:....9
2.5 Cámara aérea....10
3 Preparación de hélices....11
3.1 Introducción....11
3.2 Ensamble de hélices....11
3.3 Desensamble de hélices....12
3.4 Precauciones....12
4 Preparación del transmisor....12
4.1 Introducción....12
4.2 Encendido del transmisor....13
4.3 Orientación de la antena....13
4.4 Funcionamiento del transmisor....14
4.5 Emparejamiento de transmisor y Cuadricóptero....15
5 Preparación de la repetidora....15
5.1 Introducción....15
5.1.1 Indicador de Wi-Fi....15
5.1.4 Emparejamiento con código....16
5.2 Uso....16
Carga de la repetidora....16
Encendido de la repetidora....16
6. Use the Tracker GT10....16
6.1 Keys and Indicators:....16
6.2 Descripción de teclas e indicadores:....16
6.3 Indicadores sobre el tracker....17
6.4 Instrucciones de operación....17
6.4.1 Pasos de operación:....17
6.4.2 Grabación de vídeo de seguimiento:....17
6.4.3 Condiciones de funcionamiento:....17
6.4.4 Cómo ingresar al modo de seguimiento....18
7 Descarga e instalación de la aplicación....18
Dispositivos móviles compatibles....18
8 Conexión de la cámara....18
9 Uso de la aplicación AEE AP+....19
Requisitos del entorno de vuelo....20
Comprobación antes del vuelo....20
1 Calibración de brújula....20
1.1 Procedimientos de calibración....21
1.2 Cuándo se debe volver a calibrar....21
2 2 Puesta en marcha/detención del motor....21
2.1 Puesta en marcha de los motores....21
2.2 Detención de motores....21
3 Vuelo básico....22
3.1 Procedimientos de vuelo básico....22
3.2 Consejos sobre la fotografía aérea....22
4 Precauciones para un vuelo seguro....22
4.1 Cuando ingresar al modo de vuelo seguro....22
4.2 Procedimiento de vuelo seguro....22
4.3 Cómo obtener el control en el modo de vuelo seguro....23
5 Función de alarma de batería baja....23
Interfaces de actualización de software en PC....23
1.Instalación de software....23
2. Instalación de controlador....23
3. Explicación de interfaz....24
4. Pasos de actualización....24
Apéndice....26
1 Descripción de los indicadores comunes....26
2 Especificaciones....26
3 Solución de problemas....26
Garantía limitada....28

Manual de usuario del AEE AP11

V1.0 2015.8
Lea este “Manual de usuario” cuidadosamente antes de usar el AP11.

Convenciones

Excepto donde se indique lo contrario, todas las funciones del AP11 descritas en este manual son para los Modos de operación del Cuadricóptero.

ADVERTENCIA:

(1) Cuando instale las hélices, gírelas estrictamente en la dirección de bloqueo especificada por la marca y NO aplique demasiado fuerza para evitar posibles daños.

(2) Cuando extraiga las hélices, gírelas estrictamente en la dirección de desbloqueo especificada por la marca, para evitar posibles daños.

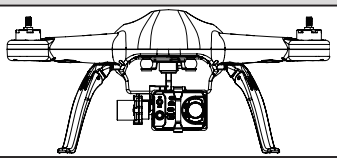
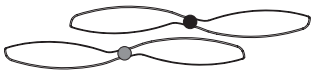
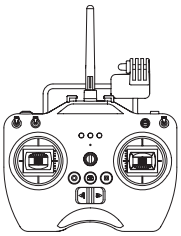
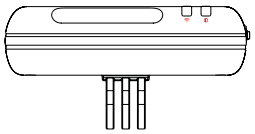
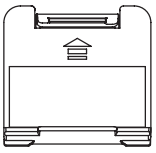
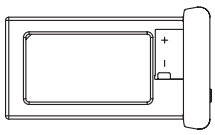
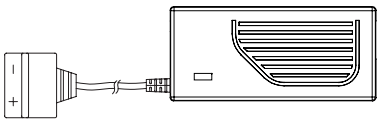
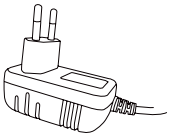
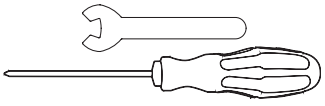
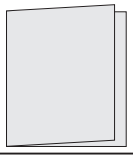
Descripción general

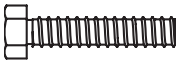
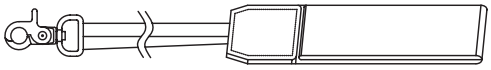
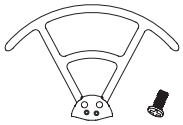
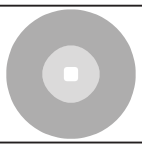
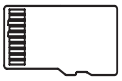
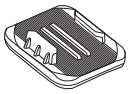
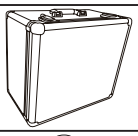
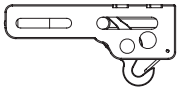
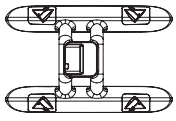
El Cuadricóptero es un producto de alta tecnología con control de vuelo y de cámara integrado. Cuando se instala con la cámara, puede usar dispositivos móviles para controlar la cámara a través de la aplicación para obtener grabación de vídeo y captura de fotos en tiempo real. Puede capturar vídeos y fotos de forma clara y estable con este producto.

Nota: Las operaciones de la cámara mencionadas anteriormente aplican solamente para AEE S61.

1 Contenido de kit

Antes del uso, compruebe que estén incluidos los siguientes artículos en la caja del kit.

N.º	Nombre	Diagrama	Cantidad	Descripción
1	Cuadricóptero		1 pza.	La cámara es opcional
2	Hélices		4 pares	4 pzas con tuercas negras; 4 pzas con tuercas grises
3	Transmisor		1 pza.	Con base repetidora Wi-Fi
4	Repetidora Wi-Fi		1 pza.	Para conectar dispositivos móviles a través de Wi-Fi (Opcional)
5	Soporte para teléfono inteligente		1 pza.	Para colocar dispositivos móviles
6	Batería de Cuadricóptero		1 pza.	Suministro de alimentación de Cuadricóptero
7	Cargador de batería de Cuadricóptero		1 pza.	100-240 V 50/60 Hz
8	Adaptador de repetidora Wi-Fi		1 pza.	100-240 V 50/60 Hz (Opcional)
9	Herramientas		1 juego	1 llave - (para desmontar la hélice) y 1 destornillador (para ensamblar la protección de la hélice)
10	Baterías AA		4 pzas.	Suministro de alimentación para el transmisor
11	Manuales		1 pza.	Incluye: Guía de inicio rápido del AP11, Descargo de responsabilidad

12	Tornillos		1 pza.	Para repetidora Wi-Fi (Opcional)
13	Acollador		1 pza.	Acollador de transmisor
14	Protecciones de hélice		1 juego	Incluidas las 4 protecciones de las hélices y los 8 tornillos.
15	CD		1 pza.	Manual de usuario
16	Tarjeta Micro SD		1 pza. (16 GB/32 GB 64 GB)	Insertada en la ranura para tarjetas Micro SD del Cuadricóptero (opcional)
17	Adhesivo plano		1 pcs	Accesorio plano (Opcional)
18	Adhesivo en arco		1 pcs	Accesorio de arco (Opcional)
19	Batería de litio		1 pcs	Batería de litio serie S (Opcional)
20	Conjunto de soporte		1 set	Conjunto de soporte (Opcional)
21	Cable USB		1 pcs	Cable USB serie S (Opcional)
22	Cámara		1 pcs	Cámara serie S (Opcional)
23	GT10		1 pcs	Incluida la correa y la base de carga Q43
24	Carcasa de aluminio		1 pcs	(Opcional)
25	Bolso		1 pcs	(Opcional)
26	Gancho		1 pcs	Para colgar/dejar caerobjetos ligeros (Opcional)
27	Flotador		1 pcs	Accesorio para despegar/aterrizar en agua (Opcional)

● Los accesorios que ha recibido pueden variar debido a la personalización distinta del producto. El contenido del paquete se encuentra sujeto a cambio sin previo aviso.

2 Quadcopter Introduction

La adopción de diseño integrado de alto nivel . Si está equipado con equipo de fotografía aérea profesional y una repetidora Wi-Fi, el AP11 proporciona un excelente rendimiento de vuelo y fotografía aérea en espacios exteriores o en interiores amplios. Solamente necesita seguir unos cuantos pasos de instalación simples antes de despegar para tomar imágenes aéreas. La cámara aérea almacenará imágenes y vídeos de forma automática en la tarjeta de memoria. Puede controlar el Cuadricóptero con el transmisor y ver vídeo aéreo a través de dispositivos móviles. Con un funcionamiento simple y flexible, el AP11 puede ofrecer un rendimiento estable y confiable para la fotografía de aficionados o comercial.

Transmisor	Componentes externos del Cuadricóptero	Modos de operación	Componentes internos del Cuadricóptero
Transmisor (multicanal, con 2 mandos)	Cardán Unidades de alimentación (motor y aspas) Cámara (opcional)	Modo GPS Modo normal	Sistema de control de vuelo Módulo Wi-Fi Receptor Sistema ESC (Control electrónico de velocidad) modos F_M

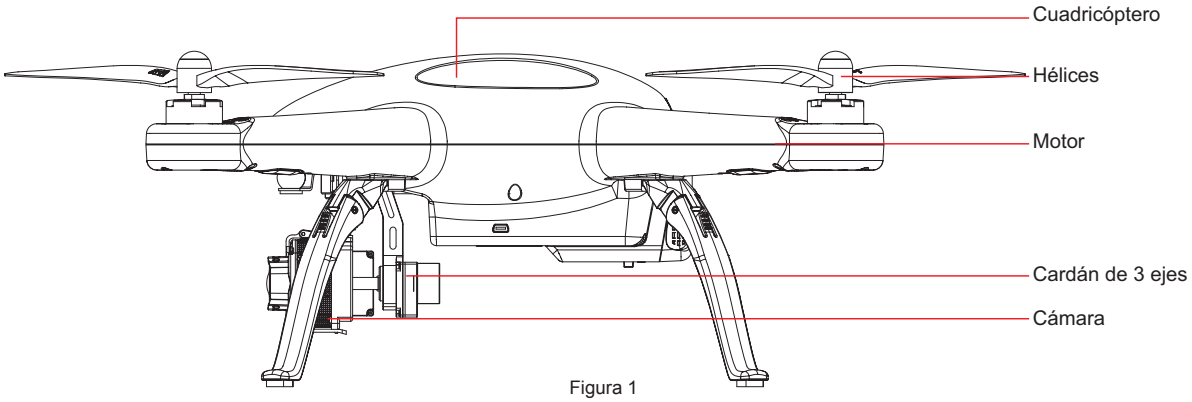


Figura 1

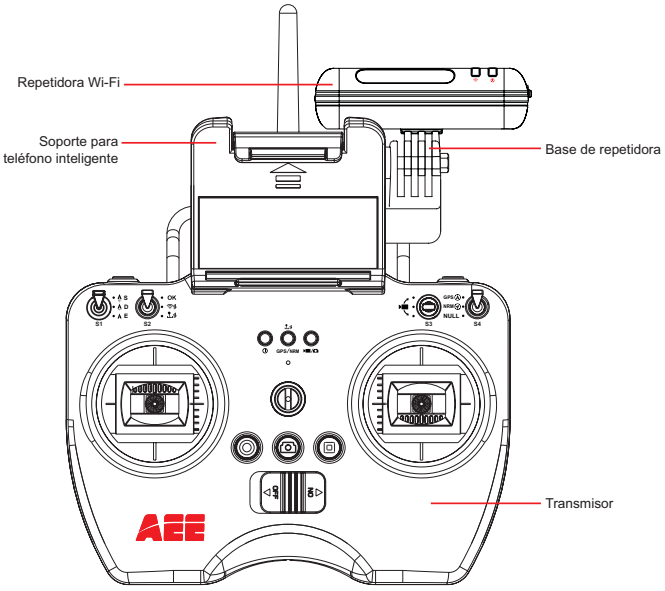


Figura 2

Preparación antes del vuelo

Consulte lo siguiente para la instalación de componentes y para la comprobación del Cuadricóptero antes del vuelo.

1 Preparación de baterías

Antes de operar el AEE AP11, asegúrese de que todas las baterías del dispositivo estén completamente cargadas.

Dispositivo	Suministro de alimentación
Transmisor	Cargue 4 baterías AA para el suministro de alimentación
Repetidora Wi-Fi	Cargue la repetidora Wi-Fi a través del puerto Mini USB integrado
Cuadricóptero	Cargue las baterías del Cuadricóptero
Dispositivos móviles	Asegúrese de que su dispositivo móvil esté completamente cargado antes de usar la aplicación

Las siguientes instrucciones son para cargar la batería del Cuadricóptero.

1.1 Introducción de la batería del Cuadricóptero

La batería del Cuadricóptero (Figura 3) está diseñada específicamente para el AP11 con funciones de gestión de carga y descarga. Solamente se puede usar el cargador de la batería del Cuadricóptero dedicado proporcionado por el AEE para cargarlo (Figura 4).

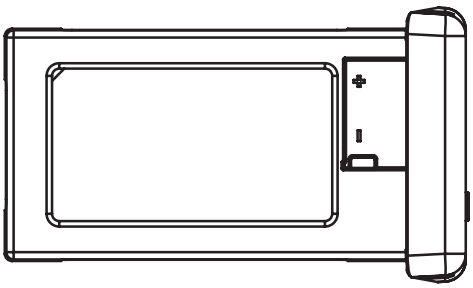


Figura 3

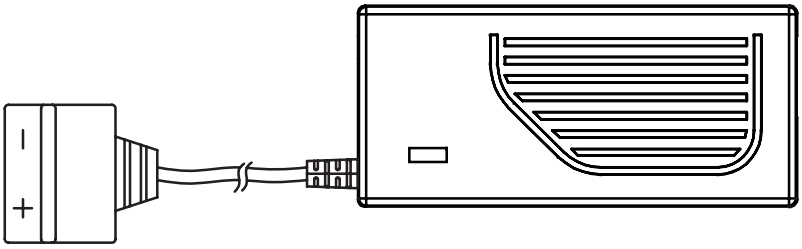


Figura 4

Pulse brevemente el botón de comprobación de nivel de la batería (Figura 5) y el nivel actual de la batería se muestra en la visualización del segmento. Cargue completamente la batería si es menor a dos barras.

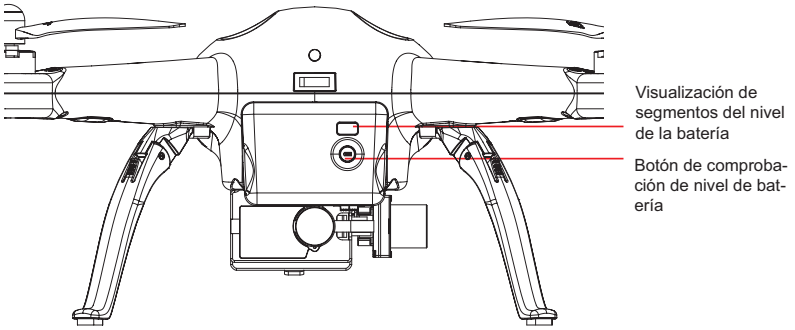


Figura 5

Especificaciones de batería

Tipo	Batería Li-Po
Carga a temperatura ambiental	0°C-50°C
Descarga a temperatura ambiental	-20°C-50°C
Humedad relativa	< 80%

Lea cuidadosamente y cumpla estrictamente la información de este manual antes del uso. Los usuarios son responsables de cualquier problema ocasionado por no seguir las instrucciones.

1.2 Carga de la batería del Cuadricóptero

(1) Conecte el cargador a una fuente de alimentación de CA (100-240 V, 50 / 60 Hz). Use un adaptador de alimentación si es necesario.
(2) Durante la carga, el indicador rojo del cargador de batería permanece encendido.
(3) Cuando el indicador de la batería se enciende en verde, la batería está cargada completamente. Desconecte la batería del cargador.

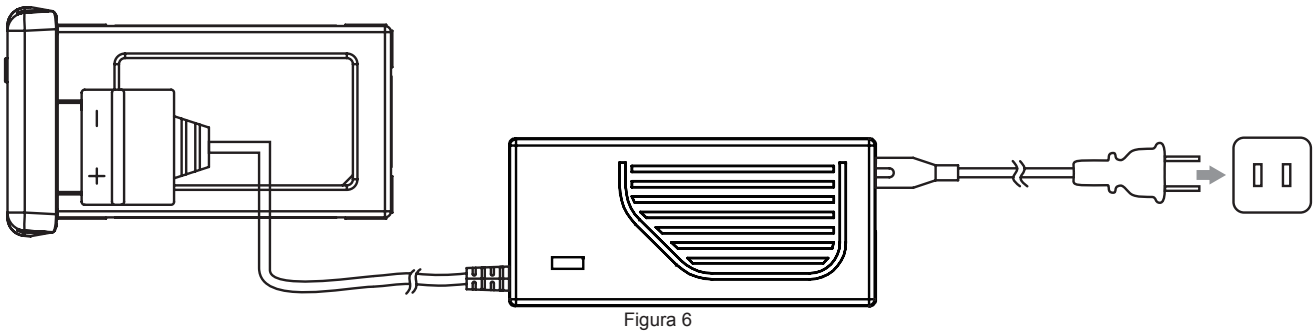
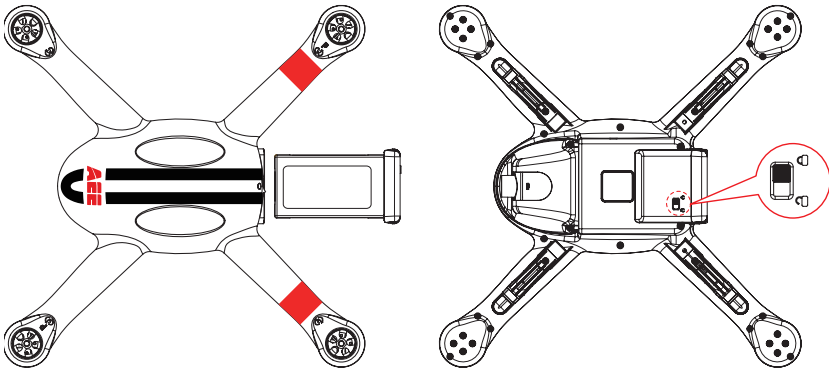


Figura 6

1.3 Instalación de la batería del Cuadricóptero

Inserte completamente la batería en el compartimiento de baterías en la dirección correcta (Fig. 7). Después de instalar correctamente la batería, se escuchará un "clic", indicando que la batería está sujetada.



Una batería instalada incorrectamente puede ocasionar:

- Mal contacto
- Vuelo inestable
- Inhabilidad de despegar

Figura 7

1.4 Cómo instalar los protectores de hélices del Quadcopter

Siga las instrucciones detalladas a continuación para fijar sus protectores de hélices del QuadCopter.

(1) Juntar los protectores de hélices del Quadcopter (x4) los Tornillos (x8) PM3x10 y el destornillador.
(2) Retire los tornillos PM3x6 de debajo de cada uno de los cuatro motores (Figura.a).
(3) Montar los protectores de hélice y apretar correctamente con los tornillos PM3x10 (Figura.b). Hacer lo mismo con los cuatro protectores de hélices No utilice pegamento de seguro roscado
(4) El montaje se ha completado (Figura.c).
(5) Si se retiran los protectores de hélices, volver a poner los tornillos PM3x6 (x8) en los cuatro motores.

IMPORTANTE: Los tornillos PM3x10 sólo se utilizan para montar los protectores de hélices. Para evitar daños a los motores, utilice tornillos PM3x6 si los protectores de hélices no están instalados en el Quadcopter.

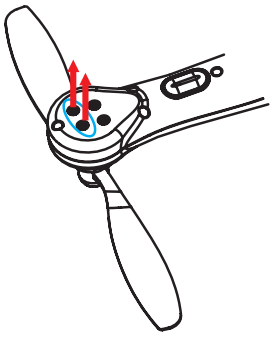


Figura.a Quitar los tornillos

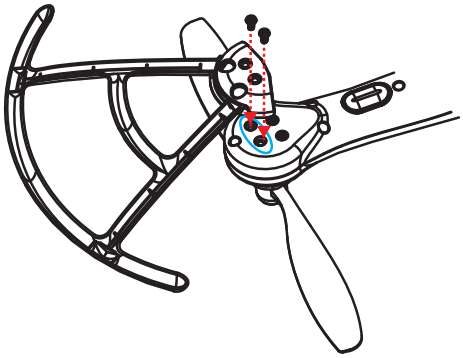


Figura.b Fijar los protectores de hélices

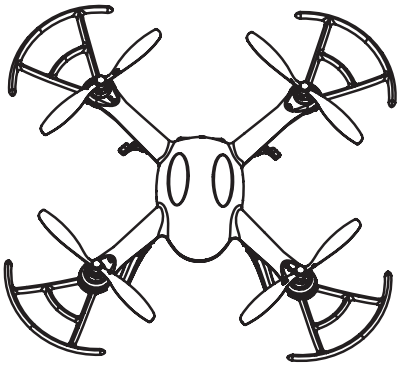


Figura.c Completa

1.5 Precauciones

(1) No extraiga directamente la batería cuando el Cuadricóptero esté encendido ya que esto podría averiar el conector del suministro de alimentación.
(2) Para el almacenamiento prolongado, el Cuadricóptero debe estar descargado en un nivel de batería del 40% a 50% y debe almacenarse en una caja para baterías especificada. Descargue/cargue la batería una vez cada tres meses para ampliar la vida útil de la batería.
(3) Cambie la batería después de recargarla por más de 300 veces. Se requiere la descarga completa de la batería antes de desecharla.
(4) Cambie la batería si está deformada o si está averiada de alguna manera, para evitar fuego y explosiones.
(5) No cargue baterías que estén deformadas o averiadas.
(6) Preste atención al proceso de carga de la batería para evitar accidentes, y asegúrese de que no estén presentes materiales inflamables o combustibles alrededor de la batería y del cargador.
(7) La seguridad de la batería es extremadamente importante. Consulte el Descargo de responsabilidad para conocer más precauciones.

2 Preparación del Cuadricóptero

La aeronave consiste principalmente del sistema de control de vuelo, cardán, cámara (opcional) y unidad de alimentación.

2.1 Introducción

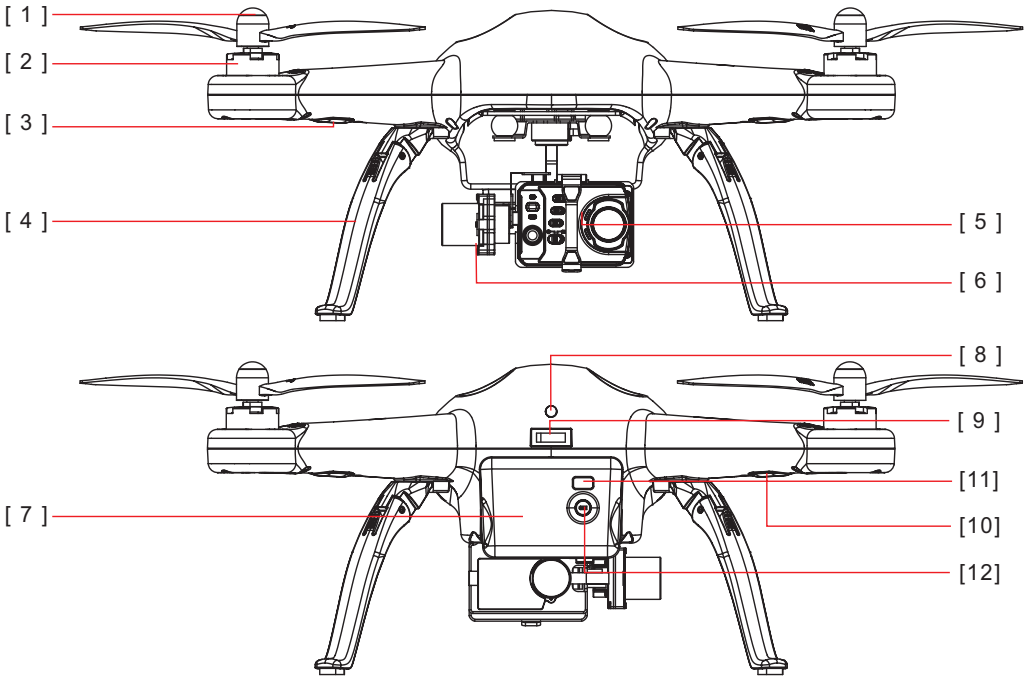


Figura 8

[1] Hélice [2] Motor [3] Indicador frontal [4] Tren de aterrizaje
[5] Cámara [6] Cardán de 3 ejes [7] Batería de Cuadricóptero [8] Indicador de cola
[9] Interruptor de alimentación [10] Indicador trasero [11] Pantalla de segmentos LCD de nivel de batería
[12] Botón de comprobación de nivel de batería

2.2 Sistema de control de vuelo

El sistema de control de vuelo AEE AP11 proporciona una facilidad increíble para operar la aeronave. En adición a las maniobras de vuelo básicas como el ascenso, descenso, rodaje e inclinación, también brinda protección a prueba de fallos, alarmas de nivel de batería y otras funciones.

Módulos de sistema	Función
Controlador maestro	La parte central del sistema de control de vuelo controla todos los módulos de manera centralizada.
GPS y Brújula	Usados para el posicionamiento y la navegación.
Indicador	Indica el estado de vuelo actual. Usado para navegar durante vuelos nocturnos.

2.3 Indicador de vuelo

Los indicadores de vuelo incluyen el indicador del antebrazo, indicador de brazo trasero e indicador de cola. Al encender la aeronave, los indicadores de vuelo se encenderán: indicador de antebrazo en verde (“indicador verde”) y el indicador de brazo trasero en rojo (“indicador rojo”).

⚠ ADVERTENCIA: para evitar posibles daños, no encienda el cuadricóptero antes de ensamblar la cámara ni al ensamblar la hebilla del cardán.

LED de indicadores de vuelo del AP11

MODO						
MODO	Indicador de cola (verde)					
GPS normal	Permanece ENCENDIDO					
Buscando señal de GPS	Destellando lentamente (destella 1 vez en 2 seg.)					
ADVERTENCIA Y ERROR	ADVERTENCIA Y ERROR					
ADVERTENCIA Y ERROR	Indicador delantero (verde)			Indicador trasero (rojo)		
Alarma de batería baja 1er nivel	Parpadeando lentamente (ENCENDIDO por 1 s, APAGADO por 1 s)			Parpadeando lentamente (ENCENDIDO por 1 s, APAGADO por 1 s)		
Alarma de batería baja 2º nivel	Destellando rápidamente (destella 2 veces en 1 seg.)			Destellando rápidamente (destella 2 veces en 1 seg.)		
Anomalía en brújula	Destellando rápidamente (destella 3 veces en 1 seg.)			Permanece ENCENDIDO		
Anomalía en acelerómetro	Destellando rápidamente (destella 3 veces en 1 seg.)			Destellando rápidamente (destella 3 veces en 1 seg.)		
Anomalía de giroscopio	Permanece ENCENDIDO			Destellando rápidamente (destella 3 veces en 1 seg.)		
Anomalía en módulo de GPS	Permanece ENCENDIDO			Destellando rápidamente (destella 2 veces en 3 seg.)		
Anomalía en el barómetro	Permanece ENCENDIDO			Destellando lentamente (destella 1 vez en 2 seg.)		
	INDICADOR DE CALIBRACIÓN DE BRÚJULA					
	Indicador delantero (verde)			Indicador trasero (rojo)		
Estado de calibración de brújula	Destellando rápidamente (destella 2 veces en 1 seg.)			Permanece ENCENDIDO		
Calibración de brújula exitosa	APAGADO			Permanece ENCENDIDO		
Calibración de brújula exitosa	Permanece ENCENDIDO			Permanece ENCENDIDO		
Error de calibración de brújula	Destellando rápidamente (destella 3 veces en 1 seg.)			Permanece ENCENDIDO		
	1 segundo	1 segundo	1 segundo	1 segundo	1 segundo	1 segundo

● When abnormal status occurs, please refer to the solutions of Common Troubleshooting.

2.4 Quite el broche e instale la cámara

Se pueden instalar dos tipos de cámaras en la aeronave:
1. AEE S50/S51/S60/S71/S70/OM51S/OM60S/OR60S/OR71S/S40;
2. Gopro G3/G4.

Nota: La aplicación mencionada en este manual aplica solamente para la cámara AEE S61 montada en el cuadricóptero. Al usar otra cámara, se requiere el uso de la APP específica para dicha cámara.

2.4.1 Quite el broche:

Extraiga el broche del cardán en la dirección mostrada en la Fig. 9a:

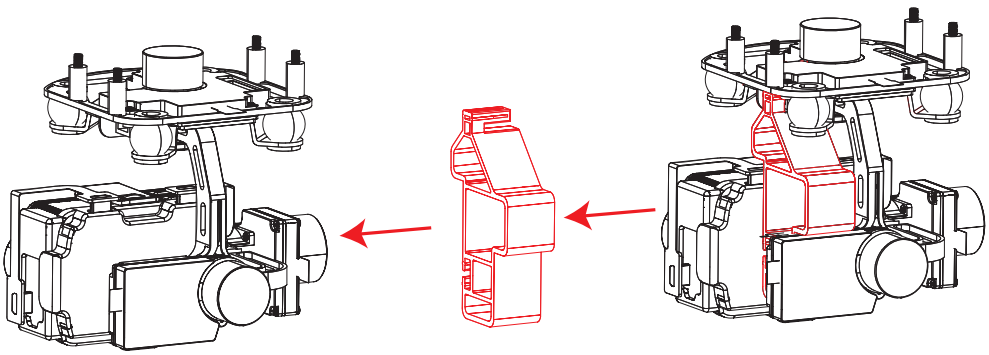


Figura 9a

2.4.2 Instale la cámara:

Instale la cámara en la aeronave y fije el clip en la cámara de forma segura como se muestra en la Fig. 9b para evitar que se desprenda la cámara. Enseguida

conecte la cámara y el cardán con el cable USB (sólo para el AEE S61).

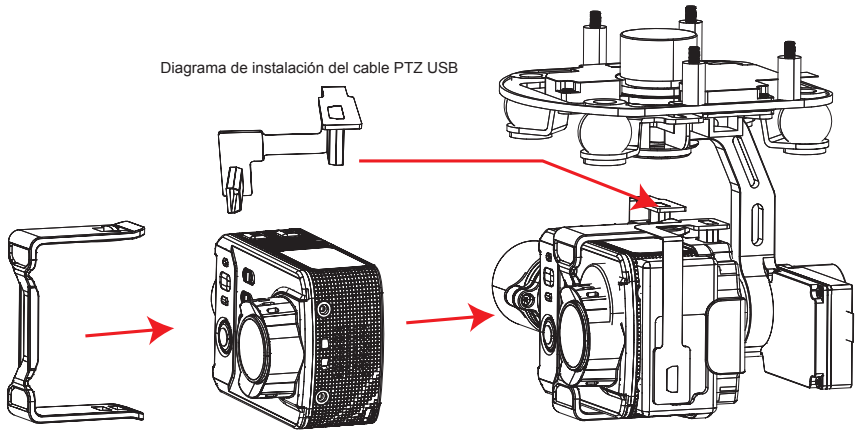


Figura 9b

2.5 Cámara aérea

Con la cámara S61 instalada en el Cuadricóptero, puede capturar fotos y grabar vídeos con el botón de función de la cámara. La cámara también se puede configurar en la aplicación. La cámara es compatible con un sólo disparo y con ráfaga, con una resolución de vídeo Full HD de hasta 1080P/60 fps (sistema NTSC) 1080P/50 fps (sistema PAL).

Especificaciones de la cámara	
Resolución de vídeo	Máxima de 1080P/60 fps (NTSC) o 1080P/50 fps (PAL), 720P/120 fps
Resolución de foto	4608 x 3456
Formatos de vídeo	MP4 (H.264)
Almacenamiento	Tarjeta Micro SD externa, hasta 64 GB
Sistema de TV	Sistema PAL/NTSC opcional

No manipule la cámara manualmente en ningún momento (sólo use el mando a distancia para controlarla) o la cámara se puede averiar.

2.5.1 Botones de cámara

Captura de fotos: Presione el botón de disparo de fotos aéreas en el mando a distancia una vez para capturar una foto (el botón de la APP también se puede usar para capturar fotos).

Grabación de vídeo: Presione el botón de grabación de vídeo aéreo en el mando a distancia o en la interfaz APP para controlar la cámara aérea para iniciar la grabación de vídeo. Presione el botón de suspensión de grabación de vídeo en el mando a distancia o en la interfaz APP para detener la grabación de vídeo.

2.5.2 Copiar datos de la cámara

Apague el Cuadricóptero AP11 antes de extraer la tarjeta Micro SD de la ranura para tarjetas. Use un lector de tarjetas para transferir los datos a un PC.(El Cuadricóptero y la cámara deben estar apagados cuando extraiga la tarjeta micro SD.)

2.5.3 Indicador de estado de la cámara

Después de poner en marcha el Cuadricóptero, el usuario puede evaluar el estado actual del Cuadricóptero en conformidad con el indicador de estado en el mando a distancia, como se muestra en la Figura 11. Los tres indicadores de izquierda a derecha corresponden al indicador de alimentación (rojo), indicador de estado (tres colores: rojo/verde/azul) y el indicador de captura de fotos y grabación de vídeo (verde).

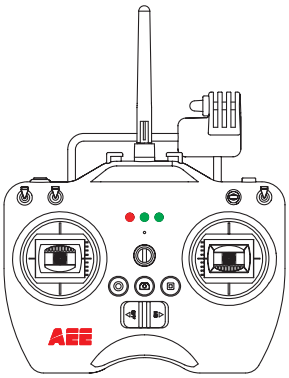


Figura 11

Indicadores del mando a distancia			
Indicador de alimentación	Indicador de estado (luz de tres colores)	Indicador de captura de foto y grabación de vídeo	

Luz roja 🔴	Luz roja 🔴 /Luz verde 🟢 /Luz azul 🔵	Luz verde 🟢	Estado funcional
Permanece ENCENDIDA	N/A	N/A	Encendido
Permanece ENCENDIDA	Luz roja permanece ENCENDIDA	N/A	Condición anormal, como la pérdida de señal, etc.
Permanece ENCENDIDA	Luz azul permanece ENCENDIDA	N/A	Indica que la conexión de la señal es normal y que el Cuadricóptero está en el estado de búsqueda de señal GPS.
Permanece ENCENDIDA	Luz verde permanece ENCENDIDA	N/A	Indica que la conexión de señal es normal y que la señal GPS es buena
Permanece ENCENDIDA	Luz azul parpadea	N/A	Indica que el Cuadricóptero está en el estado de búsqueda de señal GPS y en el modo de vuelo automático (aterrizaje automático por baja batería); ahora el mando a distancia puede recuperar el control del Cuadricóptero por medio del interruptor S4.
Permanece ENCENDIDA	La luz verde parpadea	N/A	La primera situación indica que la señal GPS es buena y que el Cuadricóptero está en el modo de vuelo automático (1. Aterrizaje automático, o 2. Aterrizaje por baja batería); ahora el mando a distancia puede recuperar el control del Cuadricóptero por medio del interruptor S4. La segunda situación indica el estado de calibración del mando. Durante la calibración, el indicador parpadea. Cuando se apaga la luz verde, la calibración se ha completado exitosamente. Si la calibración no se completa, el indicador verde continuará parpadeando.
Permanece ENCENDIDA	N/A	Parpadea una vez	Parpadea una vez durante la captura: se toma una foto.
Permanece ENCENDIDA	N/A	Parpadeando lentamente	La cámara está grabando.

(1) Cuando disminuye la alimentación de la batería del mando a distancia, se escucha una alerta de advertencia (di didi di didi…).

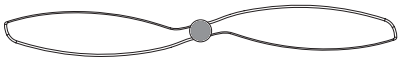
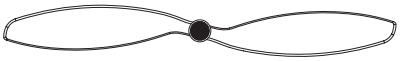
(2) Cuando el mando a distancia o la APP envía un comando para grabar vídeo, el indicador de grabación de vídeo del mando a distancia parpadea.

3 Preparación de hélices

El AAE AP 10 adopta hélices de 10 pulgadas, equipadas con tuercas para hélice negras o grises. Las hélices se montan como se muestra en la Figura 13. Compre los accesorios por separado si es necesario.

⚠ Desmonte las hélices antes de empacar el Cuadricóptero en el estuche de transporte. Para desmontar las hélices, afloje los accesorios por motor usando la llave auxiliar o con la mano, enseguida quite la hélice girándola en la dirección de desbloqueo.

3.1 Introducción

Hélices	Gris (1045)	Negro (1045 P)
Diagrama		
Ubicación de ensamble	Montar en el eje del motor sin la marca "P"	Montar en el eje del motor con la marca "P"
Descripción de símbolo	Bloqueo: Apriete la hélice en esta dirección	
Descripción de símbolo	Desbloquear: Afloje la hélice en esta dirección	

3.2 Ensamble de hélices

Coloque las hélices con las tuercas grises en los ejes del motor sin las marcas "P" y las hélices con las tuercas negras en los ejes del motor con las marcas "P". Apriete las hélices en la dirección de bloqueo (como se muestra en la siguiente figura).

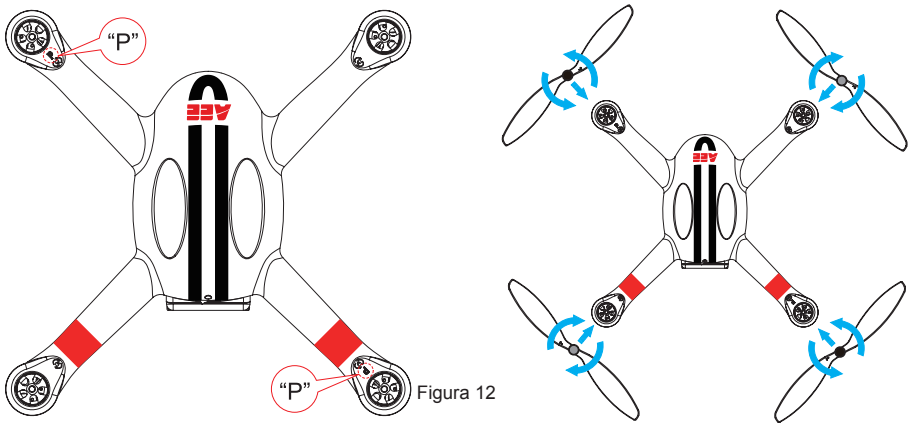


Figura 12

(1) Las hélices están diseñadas para apretarse de forma automática durante el vuelo; por lo tanto no las apriete excesivamente. No use pegamento en las roscas.

(2) Asegúrese de que las hélices estén montadas en la posición correcta. El Cuadricóptero no puede volar correctamente si las hélices se instalan de forma incorrecta. Use guantes de protección durante la instalación para proteger sus manos.

3.3 Desensamble de hélices

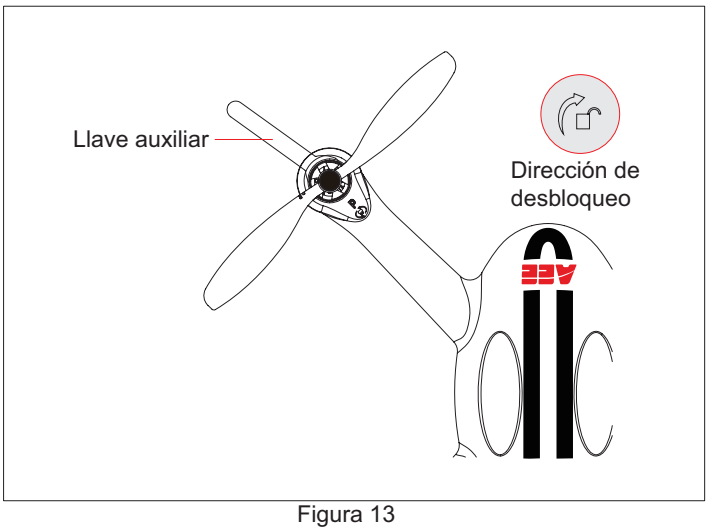


Figura 13

3.4 Precauciones

(1) Compruebe que las hélices y los motores estén instalados correctamente y firmemente antes de cada vuelo.
(2) Asegúrese de que todas las hélices estén en buenas condiciones antes de cada vuelo. Cambie las hélices que estén desgastadas, rotas o desfragmentadas.
(3) Para evitar lesiones, no toque ni se acerque a las hélices o los motores cuando estén girando.
(4) Solamente use hélices originales de AEE para una mejor experiencia y más segura.

⚠ADVERTENCIA:

(1) Cuando instale las hélices, gírelas estrictamente en la dirección de bloqueo especificada por la marca y NO aplique demasiado fuerza para evitar posibles daños.
(2) Cuando extraiga las hélices, gírelas estrictamente en la dirección de desbloqueo especificada por la marca, para evitar posibles daños.

4 Preparación del transmisor

El transmisor del AEE AP11 ya está emparejado con el receptor en el Cuadricóptero antes de su entrega. El transmisor está ajustado por defecto en el modo EE. UU.

- Modo de control: El transmisor se ajusta en el modo EE. UU. o en el modo japonés basándose en la asignación del canal del mando.
- Modo EE. UU.: El mando izquierdo controla el acelerador.
- Modo Japón: El mando derecho controla el acelerador.

● La repetidora ya está instalada en el transmisor antes de su entrega. Instale el soporte de teléfonos inteligentes antes de colocar un dispositivo móvil en el transmisor.
● No se recomienda el uso de dispositivos móviles de grandes dimensiones (por ejemplo, una iPad) ya que no se pueden instalar en el soporte.

4.1 Introducción

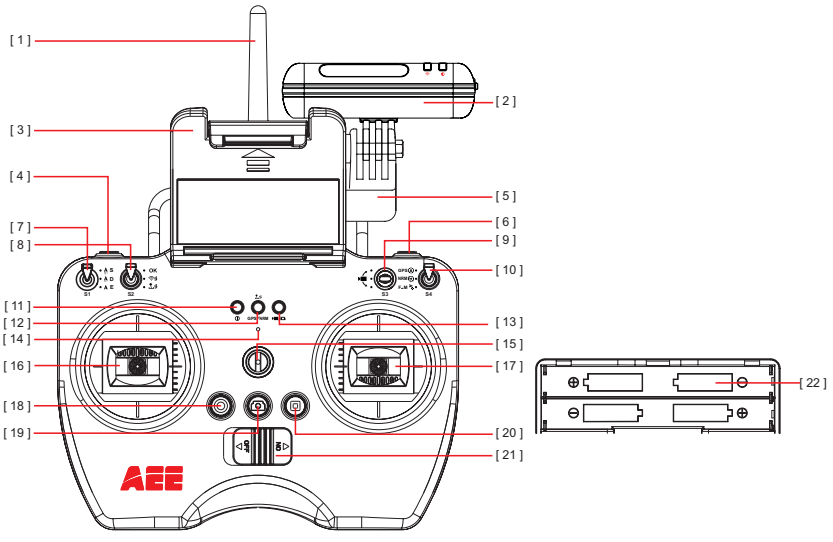


Figura 14

N.º	Descripción	Especificación y definición
1	Antena	Transmisión de señal del mando a distancia
2	Repetidora Wi-Fi	Para ampliar el rango de recepción de la señal Wi-Fi
3	Soporte para teléfono inteligente	Para colocar dispositivos móviles
4	Botón de apertura/cierre de gancho	Presiónelo una vez para abrir el gancho del Cuadricóptero; presiónelo nuevamente para cerrar el gancho (Observaciones: el gancho es un accesorio opcional)
5	Base de repetidora	Se usa para fijar la repetidora
6	Botón de retorno	Manténgalo presionado durante 3 seg. para enviar un comando de regreso a casa al Cuadricóptero.
7	Interruptor de velocidad S1	Existen tres modos de velocidad, la velocidad disminuye de la mayor a la menor: 1. Modo deportivo **S**; 2. Modo de conducción **D**; 3. Modo económico **E**;
8	Interruptor de calibración S2	Es un interruptor de 3 canales. 1. **OK**(Calibración de mando OK); 2.NULL(N/A); 3. (Inicia el procedimiento de calibración del mando)
9	Interruptor de control de cardánS3	Diagrama de las posiciones del interruptor de control de movimiento PTZ El objetivo gira hacia arriba (posición superior) El objetivo se detiene (posición media) El objetivo gira hacia abajo (posición inferior) Cuando se gira hacia arriba/abajo, la dirección del objetivo cambia lentamente hasta que se alcance el ángulo máximo permitido.
10	Interruptor de modo de vuelo S4	Es un interruptor de 3 canales. 1. **GPS**: Modo GPS; 2. **NRM**: NRM mode (normal mode); 3 **F_M**: F_M modes Observaciones: En el modo de vuelo automático (retorno automático, aterrizaje por baja batería), cuando se restaura la señal del mando a distancia, cambie entre los modos GPS y NRM dos veces para finalizar el modo de vuelo automático y ahora el mando remoto puede recuperar el control del Cuadricóptero.
11	Indicador de alimentación de mando a distancia	Rojo, indica el estado de ENCENDIDO/APAGADO del mando a distancia (la luz roja permanece encendida al activa la alimentación y parpadea lentamente en el estado de baja batería)
12	Indicador de estado	Indicador de tres colores Indica el estado de la señal GPS y el modo de vuelo del Cuadricóptero y también el estado de calibración del mando. Observaciones: Por razones de seguridad, el Cuadricóptero debe apagarse antes de calibrar el mando.
13	Indicador de captura de foto y grabación de vídeo	Luz verde parpadeando lentamente: Grabación de vídeo. Parpadea una vez: Cuando se captura una foto (un sólo disparo con el mando a distancia). Luz verde encendida: Indica que el mando a distancia se ha activado exitosamente.
14	Orificio de zumbador	Tono de advertencia
15	Orificio de correa	Se usa para colgar el mando a distancia
16	Mando izquierdo	2 canales: El canal “arriba-abajo” controla la “aceleración”, el canal “izquierdo-derecho” controla la guiñada.
17	Mando derecho	2 canales: El canal “arriba-abajo” controla el rodaje, el canal “izquierdo-derecho” controla la inclinación
18	Botón de grabación de vídeo aéreo	Presiónelo brevemente para enviar un comando al Cuadricóptero para iniciar la grabación de vídeo
19	Botón de disparador aéreo	Presiónelo brevemente para enviar un comando al Cuadricóptero para detener la grabación de vídeo
20	Botón de parada de vídeo	Presiónelo brevemente para enviar un comando al Cuadricóptero para capturar una foto
21	Interruptor de alimentación de mando a distancia	Deslícelo hacia la izquierda para apagar la alimentación del mando a distancia; deslícelo hacia la derecha para activar el mando a distancia.
22	Compartimiento de baterías	Lugar donde se instalan las baterías

4.2 Encendido del transmisor

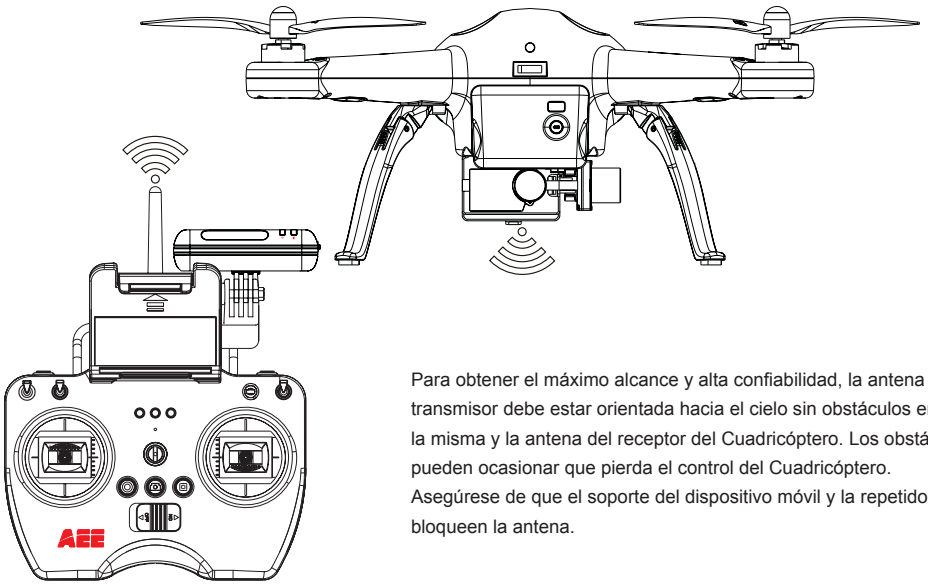
(1) Tomando en cuenta la correcta polaridad, instale cuatro baterías AA en el compartimiento de baterías.
(2) Ajuste los interruptores S1 y S2 en la posición superior y coloque ambos mandos en el punto medio.
(3) Coloque el interruptor de encendido en la posición ACTIVADO para encender el transmisor.
(4) El indicador de alimentación permanece ENCENDIDO en color rojo después de encender el transmisor.

- Asegúrese de que las baterías del mando a distancia hayan sido cargadas completamente antes de cada uso. Si la batería se agota, el mando a distancia emitirá la advertencia de baja alimentación (di didi di didi...). Vuelva a colocar las baterías de inmediato.
- Asegúrese de extraer las baterías en caso del almacenamiento a largo plazo.
- Las baterías usadas deben ser extraídas y desechadas en conformidad con las leyes locales.

Advertencia: Asegúrese de no tocar las hélices cuando opere el mando a distancia.

4.3 Orientación de la antena

Mantenga la antena del transmisor orientada hacia el cielo y asegúrese de que no hay obstáculos entre las antenas del transmisor y el receptor, para obtener el máximo alcance posible durante el vuelo.



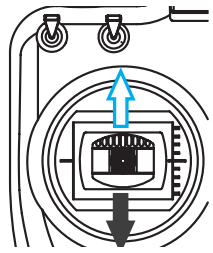
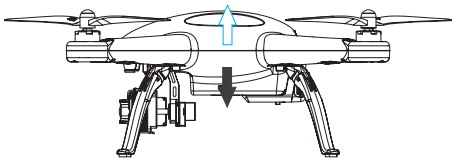
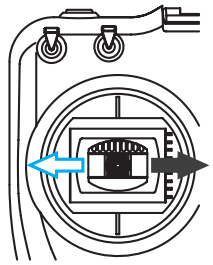
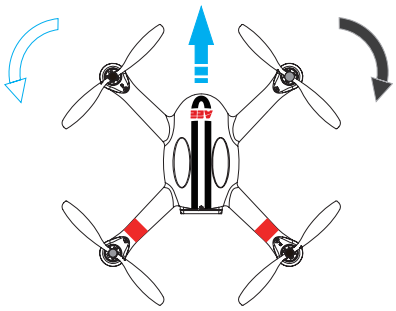
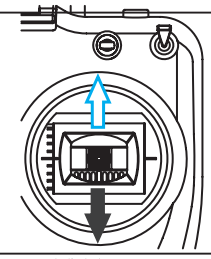
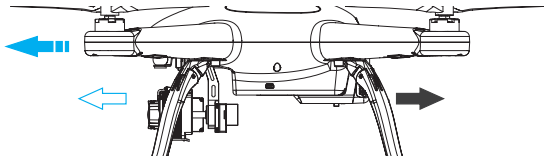
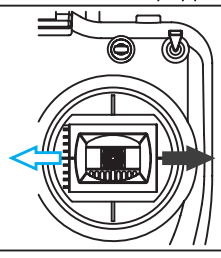
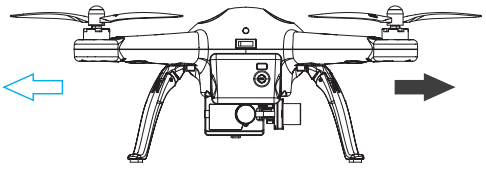
Para obtener el máximo alcance y alta confiabilidad, la antena del transmisor debe estar orientada hacia el cielo sin obstáculos entre la misma y la antena del receptor del Cuadricóptero. Los obstáculos pueden ocasionar que pierda el control del Cuadricóptero.
Asegúrese de que el soporte del dispositivo móvil y la repetidora no bloqueen la antena.

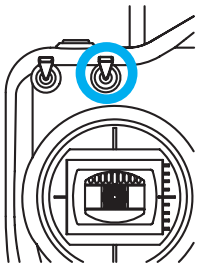
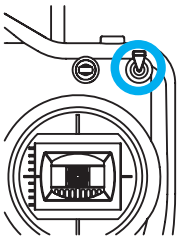
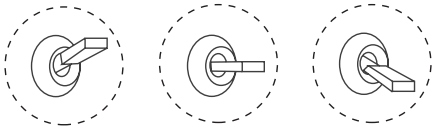
Figura 15

4.4 Funcionamiento del transmisor

Mando en posición central/neutral: Coloque el mando del transmisor en la posición central.

Distancia del mando: La distancia que el mando del transmisor se desvía de su posición central.

Transmisor (Modo EE. UU.)	Dirección de Cuadricóptero (" ◀ " indica la dirección de la nariz)	Detalles de operación
		Mueva el mando izquierdo hacia arriba o hacia abajo para controlar la altitud del Cuadricóptero. Muévalo hacia arriba para el ascenso y hacia abajo para el descenso. Cuando ambos mandos estén en la posición central (neutral), el Cuadricóptero se mantendrá en el aire (la altura se ajusta de forma automática). Mueva el mando izquierdo a la posición superior para despegar (presiónelo lentamente para un ascenso estable).
		Mueva el mando izquierdo hacia la izquierda y derecha para controlar la guiñada. Muévalo hacia la izquierda para girar el Cuadricóptero en el sentido contrario de las agujas del reloj y hacia la derecha para girarlo en el sentido de las manecillas. Si el mando izquierdo se encuentra en la posición central, el Cuadricóptero vuela en la misma dirección sin girar. El mando izquierdo controla la velocidad de giro del Cuadricóptero. Mueva el mando más para alcanzar una velocidad de giro más rápida.
		Mueva el mando izquierdo hacia arriba o hacia abajo para controlar la inclinación del Cuadricóptero. Muévalo hacia arriba para volar hacia el frente y hacia abajo para volar hacia atrás. El Cuadricóptero volará nivelado y en línea recta si el mando derecho está en la posición central. Mueva el mando derecho más para obtener un ángulo de inclinación mayor y una velocidad de vuelo más rápida.
		Mueva el mando derecho hacia la izquierda o derecha para controlar el rodaje del Cuadricóptero. Muévalo hacia la izquierda para volar hacia la izquierda y a la derecha para volar hacia la derecha. El Cuadricóptero volará nivelado y en línea recta si el mando derecho está en la posición central. Mueva el mando derecho más para obtener un ángulo de rodaje mayor y una velocidad de vuelo más rápida.

	 Position-1 Position-2 Position-3	El interruptor S2 se usa para calibrar el mando. Gire el S2 a la posición 3 y enseguida encienda el mando a distancia, en ese momento el indicador de estado empieza a parpadear (indicando que ha iniciado la calibración de los mandos). Gire los mandos izquierdo y derecho en el sentido horario y antihorario respectivamente la máxima carrera para dos ciclos y enseguida libere los mandos (asegúrese de que los mandos permanezcan a la máxima carrera durante este proceso). El indicador de estado central se apagará. Finalmente, gire S2 a la posición 1, el indicador de captura de fotos y vídeo se encenderá (verde). Ahora la calibración se ha completado exitosamente.
	 Position-1 Position-2 Position-3	El interruptor S4 es el interruptor de cambio de modo de vuelo. La posición 1 (GPS) es el modo GPS, la Posición 2 (NRM) es el modo normal, la Posición 3 (F_M) modos F_M.

- En el modo GPS, cuando todos los mandos están en la posición neutral, el Cuadricóptero se mueve sobre un punto fijo.
- En el modo normal, cuando todos los mandos están en la posición neutral, el Cuadricóptero permanece nivelado pero podría moverse horizontalmente.
- Cuando el interruptor S4 se gire al modo GPS, no se podrá activar el motor hasta que esté listo el GPS (la luz de cola permanece encendida).

4.5 Emparejamiento de transmisor y Cuadricóptero

El transmisor ya está emparejado con el receptor antes de su entrega. Normalmente, puede omitir este procedimiento y usar directamente el Cuadricóptero. Sin embargo, si cambia la configuración del transmisor o receptor, el emparejamiento es requerido.

Procedimientos de emparejamiento

(1) ¡Importante! ¡Quite las hélices antes del emparejamiento para evitar lesiones por accidentes!
(2) Cuando se apaga el mando a distancia, encienda el Cuadricóptero. Las luces del brazo y la luz de cola del Cuadricóptero se encienden. Cuando se escuche un «pitido», encienda el mando a distancia; el indicador de alimentación del mando a distancia (rojo) se encenderá. Cuando el «indicador de estado» del mando a distancia cambia de rojo a azul, indica que el emparejamiento se realizó exitosamente.
(3) Si el «indicador de estado» del mando a distancia no cambia de rojo a azul (es decir, permanece en rojo), repita el paso (2) hasta que el emparejamiento sea exitoso.

5 Preparación de la repetidora

La repetidora Wi-Fi del AEE AP11 es un dispositivo de comunicación inalámbrico que opera en la banda de frecuencia de 2,4 Ghz. Se usa para ampliar la distancia de comunicación entre el dispositivo móvil y el Cuadricóptero. La distancia de comunicación se puede reducir cuando se bloquea la señal o es reflejada por objetos como árboles, edificios, etc., o cuando es interferida por otros dispositivos que funcionan en las mismas bandas de frecuencia. Antes de cada vuelo, asegúrese de la repetidora Wi-Fi funciona correctamente para evitar posibles problemas de comunicación entre el dispositivo móvil y el Cuadricóptero.

5.1 Introducción

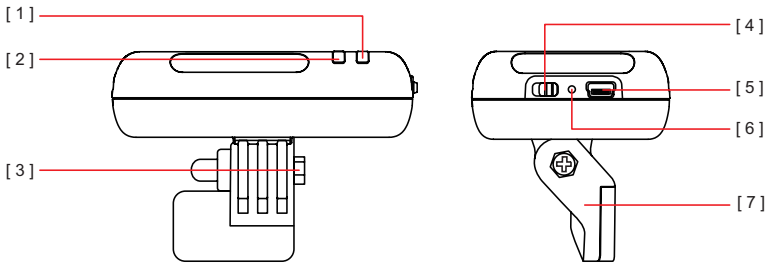


Figura 16

[1] Indicador de alimentación [2] Indicador de Wi-Fi [3] Tornillo de bloqueo [4] Interruptor de alimentación
[5] Puerto de carga (puerto Mini USB) [6] Botón de emparejamiento [7] Base repetidora

5.1.1 Indicador de Wi-Fi

Indica el estado de la repetidora Wi-Fi.

Indicador de Wi-Fi	Descripción

La luz azul se enciende.	La repetidora de Wi-Fi funciona correctamente
La luz azul parpadea rápidamente (APAGADA por 1,5 s, ENCENDIDA por 0,3 s)	La repetidora de Wi-Fi se está emparejando con la cámara aérea
La luz azul parpadea lentamente (APAGADA por 3 s, ENCENDIDA por 0,3 s)	La repetidora de Wi-Fi está emparejada correctamente

5.1.2 Indicador de alimentación

Indica el estado de suministro de alimentación de la repetidora.

Indicador de alimentación	Descripción
Luz roja encendida.	El suministro de alimentación de la repetidora es normal o la batería está cargada completamente
Luz roja parpadea	La repetidora se está cargando, o la batería se está agotando. Cárguela tan pronto como sea posible

5.1.3 Botón de emparejamiento

Cuando esté encendida la repetidora, mantenga presionado el botón de emparejamiento durante 3 segundos, la repetidora será reiniciada automáticamente para el código de re-emparejamiento. Presione y libere el botón de emparejamiento para comprobar el nivel de alimentación de la repetidora.

Presione	Presione una vez el botón de emparejamiento: Si el indicador de alimentación parpadea una vez, el nivel de batería es superior al 80%. Si el indicador de alimentación parpadea dos veces, el nivel de batería es superior al 50% Si el indicador de alimentación parpadea tres veces, la batería se está agotando
Presione (durante 3 segundos)	La repetidora se reinicia y podrá volver a emparejar el transmisor y la cámara

5.1.4 Emparejamiento con código

Si el indicador Wi-Fi parpadea rápidamente en azul (1,5 segundos APAGADO, 0,3 segundos ENCENDIDO), o si permanece ENCENDIDO, es necesario realizar una vez más el emparejamiento siguiendo los pasos siguientes:

(1) Encienda el interruptor de alimentación y el interruptor Wi-Fi de la cámara, enseguida encienda el interruptor de alimentación de la repetidora.

(2) Cuando el indicador Wi-Fi de la cámara parpadea y el indicador Wi-Fi de la repetidora permanece encendido, pulse el botón de emparejamiento de la repetidora hasta que el indicador Wi-Fi de la repetidora (azul) parpadee rápidamente (0,3 seg encendido, 1,5 seg. apagado). Ahora pulse repetidamente el botón "Detener vídeo" en la cámara de inmediato (1 vez por segundo).

Cuando el indicador azul de la repetidora parpadea lentamente (0,3 seg. encendido, 3 seg. apagado), esto indica que se ha completado el emparejamiento.

(3) Si el emparejamiento falla, repita los pasos (1) y (2).

5.2 Uso

Carga de la repetidora

Conecte la repetidora al adaptador de la repetidora a través del puerto Mini USB. Tarda aproximadamente 2 horas en cargarse completamente la batería.

- Asegúrese de que la repetidora esté completamente cargada antes de cada vuelo.

Encendido de la repetidora

(1) Coloque el interruptor de alimentación de la repetidora en ACTIVAR.

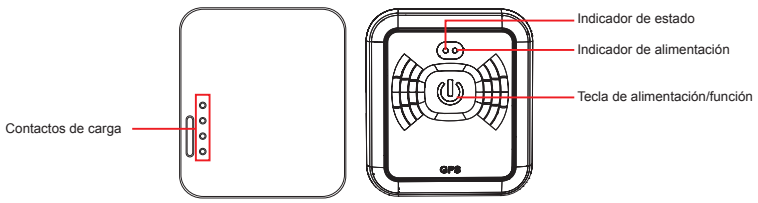
(2) Espere hasta que el indicador azul Wi-Fi parpadee, lo que significa que la repetidora está funcionando correctamente.

(3) Cuando use la repetidora, asegúrese de que el indicador LED esté orientado hacia usted y que no hay obstrucciones entre la repetidora y el Cuadricóptero, para obtener la máxima distancia de comunicación.

- Después del vuelo, recuerde apagar la repetidora, o de lo contrario, la batería de la repetidora se agotará.

6. Use the Tracker GT10

6.1 Keys and Indicators:



6.2 Descripción de teclas e indicadores:

N.º	Nombre	Descripción
[1]	Tecla de alimentación/función	IEn el estado apagado, presione el botón de Encendido durante 3 segundos para encender el producto. Mantenga presionado el botón de encendido hasta que el indicador rojo se encienda. Después de 3 segundos, el indicador verde empieza a parpadear, indicando que se ha completado el arranque. En el estado encendido, presione el botón de Encendido durante 3 segundos para apagar el producto. Mantenga presionado el botón de encendido hasta que el indicador verde se apague. Después de 3 segundos, el indicador rojo se apaga, indicando que se ha completado el apagado.

[2]	Indicador de alimentación	El indicador de encendido es rojo
[3]	Indicador de estado	El indicador de estado es verde
[4]	Contactos	Contactos de carga.

※Nota:

1. Proceso de emparejamiento por código: enciende el rastreador y activa la función de emparejamiento por código; enciende la aeronave y su módulo de 5,8 GHz integrado procederá de forma automática con el proceso de emparejamiento por código. En el proceso de emparejamiento por código, la distancia entre el rastreador y la aeronave debe ser menor a 10 m.
2. Después de activar la función de emparejamiento por código; el rastreador saldrá automáticamente del estado de emparejamiento por código si el proceso de emparejamiento por código ha finalizado exitosamente en un tiempo de 30 seg. Si no se encuentra ningún dispositivo de emparejamiento por código o si el proceso de emparejamiento presenta errores en un tiempo de 30 seg. el rastreador saldrá de forma automática de la función de emparejamiento por código.

6.3 Indicadores sobre el tracker

NS	Estado	Indicador rojo	Indicador verde	Notas
1	Durante el proceso de arranque	ACTIVADO	El indicador verde parpadea después de 3 segundos	Mantenga presionado el botón de encendido hasta que el indicador rojo se encienda. Después de 3 segundos, el indicador verde empieza a parpadear, indicando que se ha completado el arranque.
2	Durante el proceso de apagado	El indicador rojo se apaga después de 3 segundos	DESACTIVADO	Mantenga presionado el botón de encendido hasta que el indicador verde se apague. Después de 3 segundos, el indicador rojo se apaga, indicando que se ha completado el apagado.
3	No hay dispositivo para emparejar	/	Parpadeando rápidamente	Parpadeando 10 veces por segundo
4	Durante el emparejamiento por código	/	Parpadeando rápidamente	Parpadeando 5 veces por segundo
5	Buscando señal de GPS	/	Secuencia 1 de parpadeo del indicador	Encendido → parpadeando rápidamente 3 veces
6	Las señales de GPS están bien	/	El indicador verde permanece encendido	/
7	Sistema anormal	/	El indicador verde se apaga	Se requiere el reinicio
8	Batería cargando	Parpadeando lentamente	/	Parpadeando 1 vez por segundo
9	Batería completamente cargada	Encendido constante	/	/
10	Baja alimentación de batería	Parpadeando rápidamente	/	Parpadeando 10 veces por segundo

6.4 Instrucciones de operación

6.4.1 Pasos de operación:

Componente	Tiempo de inicio										
Cámara	20seg.	→	Encendido de aeronave	→	Inicie la APP en el dispositivo móvil	→	Realice la operación de despegue de la aeronave	→	Gire el interruptor de modo del mando a distancia hacia “F-M”	→	La aeronave ingresará al modo de grabación de vídeo de seguimiento
Repetidora	22seg.										
Mando a distancia	10seg.										
Rastreador	10seg.										

6.4.2 Grabación de vídeo de seguimiento:

1. Inicie el modo de grabación de vídeo: la aeronave ajustará de forma automática la altitud de vuelo a 10 m y volará horizontalmente a la posición de 15 m alejada del rastreador.
2. En el modo de grabación de seguimiento: el objetivo de la cámara de la aeronave siempre estará orientado hacia el usuario del GT10.
3. Cuando el usuario del GT10 se mueve hacia delante o hacia atrás, la aeronave lo seguirá volando hacia delante o hacia atrás respectivamente.
4. Si usuario del GT10 deja de moverse, la aeronave planeará.
5. Cuando el usuario del GT10 asciende o desciende, la aeronave lo seguirá volando en dirección ascendente o descendente.

6.4.3 Condiciones de funcionamiento:

1. Use la aeronave en un área abierta y accesible solamente.
2. El usuario del GT10 no debe moverse a velocidades que superen 10 m/s, o que la aeronave ingrese al modo fuera de control. En dicho caso, use el interruptor de modo del mando a distancia para cambiar el modo.

6.4.4 Cómo ingresar al modo de seguimiento

Caso 1: En el estado apagado, cuando enciende el cuadricóptero y la repetidora y gira el interruptor del modo S4 hacia “F_M”, el cuadricóptero no ingresará al modo de seguimiento.

Casa 2: Si la aeronave está volando a una distancia de ≤100 m lejos del rastreador (el rastreador está conectado a la aeronave), cuando gire el interruptor de modo S4 a “F-M”, la aeronave tomará la ruta más corta para volar de forma automática a la posición de 10 m sobre el suelo y 15 m alejado del rastreador y orientar la cámara hacia el rastreador.

Casa 3: Si la aeronave está volando a una distancia > 100 m (excediendo la distancia de comunicación del usuario) lejos del rastreador, cuando gire el interruptor de modo S4 hacia “F-M”, el estado de vuelo de la aeronave (por ej., planeando) permanecerá sin cambios.

7 Descarga e instalación de la aplicación(sólo para la AEE S61 cámara)

Descarga de la aplicación AEE (iOS/Android)

Escanee el código QR anterior

Puede descargar la aplicación AEE AP+ a su dispositivo móvil usando los siguientes métodos, de tal modo que pueda ver vídeo en directo al usar el AP11. Para usuarios de iOS, busque "AEE AP+" en la App Store. Para usuarios de Android, busque "AEE AP+" en la Google Play.

AEE AP+ | iOS 6.1 or above | Android 4.0 or above

Dispositivos móviles compatibles

iOS (iOS6.1 o superior): aplica para iPhone 4s, iPhone 5, iPhone 5s, iPhone 5c, iPod Touch 4 y el iPod Touch 5. También está disponible para la iPad 3, iPad 4, iPad mini e iPad Air.

Android (Android 4.0 o superior): aplicable para modelos de secuencia principal.

- La AEE AP está sujeta a actualizaciones para proporcionar soporte a más tipos de dispositivos móviles.

8 Conexión de la cámara(sólo para la AEE S61 cámara)

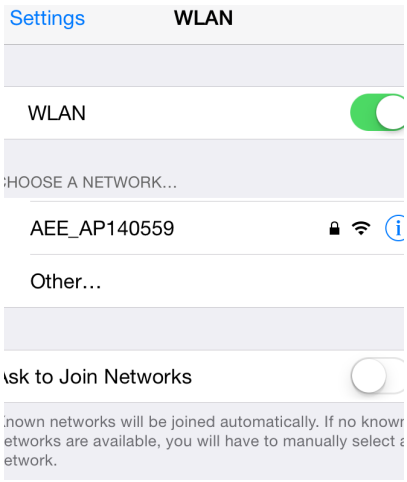
Siga el siguiente procedimiento para conectar la cámara y el dispositivo móvil:

(1) Encienda el mando a distancia, la cámara y la repetidora WiFi. Nota: No encienda el Cuadricóptero antes de que se inicie el funcionamiento Wi-Fi de la cámara.

(2) Espere 22 seg. Hasta que el indicador (azul) Wi-Fi de la cámara parpadee y el indicador (azul) Wi-Fi de la repetidora parpadee lentamente (0,3 seg. encendido, 3 seg. apagado). Ahora active la función Wi-Fi del dispositivo móvil. Acerque el dispositivo móvil a la repetidora.

(3) Seleccione “AEE_AP******” en la lista de redes Wi-Fi y conéctese.\

- Acerque el dispositivo móvil a la repetidora Wi-Fi para obtener el mejor rendimiento de transmisión de vídeo.



Seleccione esta red e introduzca la contraseña "AEE12345" para unirse a la red.

Figura 17

9 Uso de la aplicación AEE AP+(sólo para la AEE S61 cámara)

AEE AP+ se usa principalmente para el mando a distancia de la cámara. Se pueden capturar fotos, grabar vídeo y ajustar los parámetros de la cámara, así como también puede mostrar los parámetros de vuelo.

1. Menú principal

Después de abrir la APP, puede ver la condición actual de la conexión Wi-Fi y las principales funciones:

Figura 18

Icono	Nombre	Descripción
	Cámara	Muestra el estado de conexión de Wi-Fi Si se establece la conexión Wi-Fi, haga clic en la misma para tener acceso a la interfaz principal para grabar
	Álbum	Haga clic para acceder a la interfaz de álbum
	Configuración	Haga clic para acceder a la interfaz de configuración de la aplicación
	Sitio web	Conéctese al sitio web oficial de AEE

Conexión exitosa Error de conexión

⚠ Aviso: Al usar la interfaz de la cámara y el álbum, el dispositivo móvil debe primero conectarse a la red Wi-Fi del Cuadricóptero.
● Si el dispositivo móvil recibe una llamada durante el vuelo, la imagen de vista previa del dispositivo móvil estará cubierta por la interfaz de llamada. Para no poner en peligro la seguridad del vuelo debido a distracciones, se le sugiere que no conteste ninguna llamada durante el vuelo.

2. Interfaz de grabación principal

Si la conexión Wi-Fi se realizó correctamente, haga clic en « » para mostrar la siguiente interfaz de grabación principal en el dispositivo inteligente.

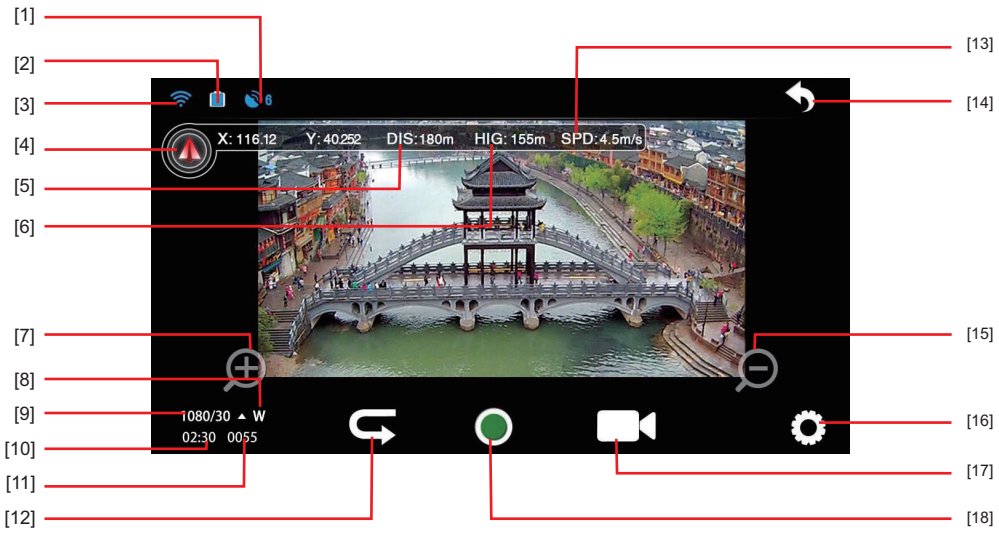


Figura 19

N.º	Función	Descripción
[1]	Número de satélites GPS buscados	Indica que se han recibido actualmente las señales de posicionamiento de 6 satélites
[2]	Nivel de batería de Cuadricóptero	Existe un total de cuatro barras par indicar en tiempo real el nivel de batería restante del Cuadricóptero; 1 barra indica el 25 % de duración de batería; 2 barras el 50 %; 3 barras 75 % y 4 barras el 100 %. El nivel de batería cambia con el tiempo de vuelo.
[3]	Intensidad de señal Wi-Fi	Muestra en tiempo real la intensidad de la señal Wi-Fi del dispositivo móvil. Mayor cantidad de barras más potente será la señal Wi-Fi.
[4]	Icono de parámetro de vuelo	Al hacer clic la interfaz mostrará los parámetros de vuelo: distancia; altitud y velocidad, como se muestra en la figura de abajo; al hacer clic nuevamente la barra de información de vuelo será cerrada
[5]	Distancia entre el Cuadricóptero y el punto de inicio	Muestra la distancia horizontal entre el Cuadricóptero y el punto de inicio
[6]	Altura de vuelo del Cuadricóptero	Muestra la distancia vertical entre el Cuadricóptero y el punto de inicio
[7]	Botón de zoom de acercamiento	Haga clic una vez para aplicar el zoom de acercamiento una vez; hasta 4 aumentos se pueden aplicar
[8]	Ver la indicación de ángulo	W indica que se ha adoptado el ángulo de vista ancha (W)
[9]	Resolución de grabación de vídeo	En el modo de grabación de vídeo: Indica que la resolución de grabación de vídeo es de 1080/30 fps Haga clic en el botón desplegable en forma de triángulo para expandir las opciones de resolución disponibles En el modo de captura de foto: Indica que la resolución de captura de fotos es de 12 Megapíxeles Haga clic en el botón desplegable en forma de triángulo para expandir las opciones de resolución disponibles
[10]	Tiempo restante de grabación de vídeo	En el modo de grabación de vídeo, este número 02:30 indica que la tarjeta Micro SD todavía tiene capacidad para 2,5 horas de grabación con los ajustes actuales de la cámara En el modo de captura de fotos, este número indica cuántas fotos permite la tarjeta Micro SD capturar con los ajustes de resolución actuales
[11]	Número de archivos de vídeo/fotos guardado	Número de archivos de vídeo guardado: El número de archivos mostrado varía según los distintos modos (grabación de vídeo, captura de fotos) En el modo de grabación: 0055 indica que se han grabado 55 archivos de vídeo con la cámara En el modo de captura de foto: este número indica que se han capturado 55 fotos con la cámara.
[12]	Botón de reproducción	Haga clic para acceder a la interfaz de álbum
[13]	Velocidad actual de vuelo del Cuadricóptero	Muestra en tiempo real la velocidad actual de vuelo horizontal del Cuadricóptero
[14]	Botón de retorno	Regresar al nivel anterior
[15]	Botón de zoom de alejamiento	Haga clic una vez para aplicar el zoom de alejamiento una vez; hasta 4 aumentos se pueden aplicar
[16]	Botón de ajuste de cámara	Haga clic para acceder a la interfaz de ajustes de la cámara; consulte la sección «Ajustes de cámara» para obtener más detalles
[17]	Botón de selección de función de la cámara	Haga clic en el icono para expandir las opciones de función de la cámara
[18]	Botón de operación de función de la cámara	Este botón se puede operar para obtener distintas funciones en los distintos modos de disparo

Vuelo

Se recomienda que practique antes de que vuele el Cuadricóptero (por ejemplo: vuelo simulado o práctica profesional). Asegúrese de que se realicen todos los vuelos en un entorno adecuado.

Requisitos del entorno de vuelo

(1) No use el Cuadricóptero en condiciones ambientales severas, tales como fuertes vientos (categoría 4 y superior), nieve, lluvia y neblina.
(2) Vuele en un área sin la presencia de edificios altos, de lo contrario la brújula de a bordo podría verse afectada.
(3) Mantenga alejado el AP11 de obstáculos, personas, líneas de alimentación, árboles, lagos, etc. durante el vuelo.
(4) No vuele en áreas susceptibles a interferencia electromagnética (por ej., cerca de la estación del transmisor receptor de la base) para evitar peligros.
(5) Este producto no se puede usar en el Antártico o Ártico.
(6) No vuele el Cuadricóptero en zonas restringidas o de prohibición de vuelo y obedezca las leyes y regulaciones locales.

Comprobación antes del vuelo

(1) Asegúrese de que el transmisor, Cuadricóptero, repetidora Wi-Fi y el dispositivo móvil estén completamente cargados.
(2) Asegúrese de que las hélices estén ensambladas correctamente.
(3) Asegúrese de que la tarjeta Micro SD esté instalada correctamente antes de capturar fotos y grabar vídeo.
(4) Asegúrese de que el Cuadricóptero, transmisor así como otro equipo estén funcionando correctamente tras encenderlos.
(5) Compruebe si los motores se ponen en marcha correctamente después de encender el Cuadricóptero. Por razones de seguridad, se recomienda que no instale las hélices hasta que hayan pasado una prueba de diagnóstico.
(6) Compruebe que la aplicación esté conectada correctamente a la cámara.

1 Calibración de brújula

Se requiere la calibración de la brújula antes del primero uso; de lo contrario el sistema podría no funcionar correctamente o incluso pueden ocasionar peligros.

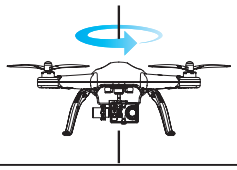
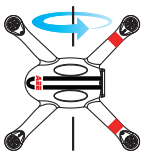
La brújula es sensible a interferencia electromagnética, lo que podría ocasionar datos anormales de la brújula, lo que ocasionaría un rendimiento malo de vuelo o incluso fallos en el vuelo. Se requiere la calibración regular para obtener el óptimo rendimiento.

- No calibre la brújula en un campo magnético potente.
- No transporte artículos tales como material magnético, llaves y teléfonos móviles cuando calibre la brújula.

1.1 Procedimientos de calibración

Elija un espacio abierto para realizar la calibración. Inicie el transmisor y Cuadricóptero para asegurarse de que funcionen correctamente.

Siga los siguientes procedimientos para calibrar la brújula:

1	2	3	4	5
				
Después de que se enciende el Cuadricóptero (cerca de 20 segundos), cambie S4 entre modo GPS y NULL por más de 5 veces. El Cuadricóptero ingresará al modo de espera de calibración (la luz de cola parpadea rápidamente)	Gire los mandos a las posiciones mostradas en la siguiente figura. El indicador delantero (verde) empieza a parpadear. Enseguida suelte los mandos. El comando de calibración de brújula ha sido enviado exitosamente	Gire el Cuadricóptero 360° horizontalmente (2 vueltas)	Gire el Cuadricóptero 360° verticalmente 2 vueltas (nariz hacia abajo)	Gire el Cuadricóptero verticalmente (nariz a la izquierda) hasta que el indicador verde se apaga y enseguida coloque el Cuadricóptero sobre una superficie plana. Si el indicador verde se enciende normalmente, la calibración se ha realizado exitosamente; si el indicador verde empieza a parpadear rápidamente, la calibración tendrá un fallo y se requerirá nuevamente la recalibración

Advertencia

⚠ Asegúrese de quitar las hélices antes de la calibración para evitar lesiones por accidentes o pérdidas.

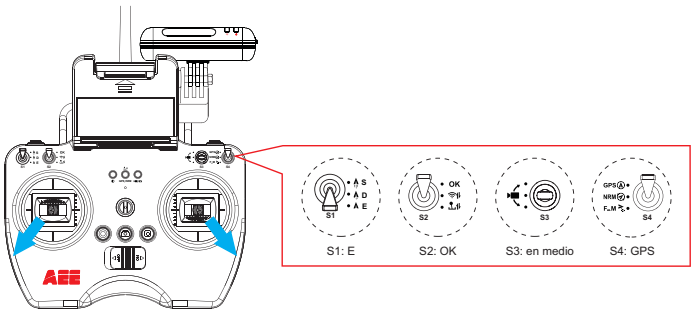
1.2 Cuándo se debe volver a calibrar

(1) Cuando los datos de la brújula no sean normales, con el indicador delantero (verde) parpadeando rápidamente.
(2) Cuando esté lejos del lugar dónde se realizó la última calibración de la brújula.
(3) Cuando existen cambios en la estructura física del Cuadricóptero.
(4) Cuando el Cuadricóptero se desvíe mucho durante el vuelo, por ej., vuela en círculos al sobrevolar.

2 2 Puesta en marcha/detención del motor

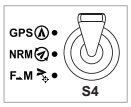
2.1 Puesta en marcha de los motores

Opere los mandos como se muestra en la ilustración (Combinación de comandos de palanca [CSC]) para poner en marcha el motor. Libere los mandos simultáneamente después de que ponga en marcha el motor.



Mueva el mando izquierdo hacia la esquina inferior izquierda.
Mueva el mando derecho hacia la esquina inferior derecha

Figura 20

Cuando se ajuste el interruptor S4 en el modo GPS, 

el motor no se puede poner en marcha hasta que el GPS esté listo (el indicador de cola alternará entre parpadeo rápido y continuamente encendido).

2.2 Detención de motores

Existen dos formas para detener los motores.

Método 1 (Figura 21): Después de que aterrice el Cuadricóptero, gire el mando de aceleración a la posición más baja y enseguida realice el CSC, los motores se detendrán de inmediato. Libere ambos mandos después de detener los motores.

Método 2 (Figura 22): Después de que aterrice el Cuadricóptero, gire el mando izquierdo a la posición más baja y manténgalo en esa posición durante 3 segundos para detener los motores.

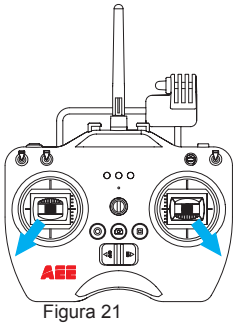


Figura 21

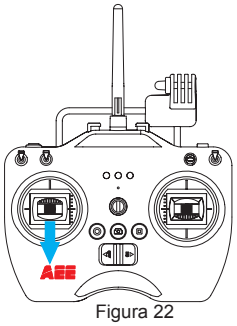


Figura 22

- No ejecute el CSC durante el vuelo normal; de lo contrario los motores serán detenidos y el Cuadricóptero se caerá sin control.
- Gire los mandos rápidamente y de forma precisa al realizar la CSC. Libere los mandos simultáneamente después de poner en marcha el motor o detenerlo.
- Apague el transmisor solamente después de apagar el Cuadricóptero. De lo contrario, el Cuadricóptero ingresará al modo de regreso, ocasionando la rotación a alta velocidad de las hélices.

3 Vuelo básico

3.1 Procedimientos de vuelo básico

(1) Coloque el AP11 sobre una superficie plana abierta y asegúrese de que el indicador de cola esté orientado hacia usted.
(2) Encienda la cámara, el mando a distancia, la repetidora WiFi y el Cuadricóptero uno por uno.
(3) Abra la aplicación, conecte los dispositivos inteligentes y el AP11 y navegue a la interfaz de vista previa de la cámara.
(4) en el modo GPS, ponga en marcha el motor después de que la señal de GPS sea lo suficientemente potente (el indicador de cola permanece encendido y el indicador de estado es verde); en el modo NRM, ponga en marcha los motores cuando el indicador de estado del mando a distancia es azul.
(5) Mueva el mando izquierdo hacia arriba lentamente para un despegue estable. Consulte las instrucciones de funcionamiento del transmisor para obtener los procedimientos de operación a detalle.
(6) Use la aplicación para capturar fotos y grabar vídeos mientras disfruta del vuelo. Consulte Uso de la aplicación para obtener más detalles.
(7) Para aterrizar, mueva hacia abajo el mando izquierdo suavemente para hacer que el Cuadricóptero descienda lentamente al suelo.
(8) Después de aterrizar, ejecute la CSC o mueva el mando a la izquierda a la posición más baja y manténgalo en esa posición durante 3 segundos para detener los motores.
(9) Después de detener los motores, apague el Cuadricóptero, la repetidora Wi-Fi y el transmisor uno por uno.

- Durante el vuelo, si los 4 indicadores parpadean lentamente o rápidamente, indica que el Cuadricóptero ha ingresado al estado de baja batería. Consulte Función de alarma de nivel bajo de batería para obtener más detalles.
- GRABACIÓN DE CÁMARA: después de encender el Cuadricóptero, se requieren aproximadamente 60 segundos para inicializar la función de grabación de la cámara integrada. NO mueva la cámara manualmente en ningún caso, DE LO CONTRARIO ocasionará que la cámara sea anormal. El movimiento de la cámara se puede controlar solamente con el mando a distancia.

Lista de Orden General Operativo							
Componente	Tiempo de inicio	→	Encendido de aeronave	→	Inicie la APP en el dispositivo móvil	→	Realice la operación de despegue de la aeronave
Cámara	20s						
Repetidora	22s						
Mando a distancia	10s						
Rastreador	10s						

3.2 Consejos sobre la fotografía aérea

(1) Realice la comprobación antes del vuelo.
(2) Capture fotos y grabe vídeos en el estado de vuelo seguro.
(3) Se recomienda un clima asoleado con muy poco viento para el vuelo.
(4) Realice los ajustes de la cámara, tal como la resolución de vídeo, tamaño de imagen, en conformidad con los requerimientos de disparo.
(5) Realice un vuelo de prueba antes del vuelo real, para ayudar a planear la ruta del vuelo y asegúrese de que el Cuadricóptero esté funcionando correctamente.
(6) Mueva los mandos lentamente durante el vuelo para asegurar que el Cuadricóptero vuele establemente.

4 Precauciones para un vuelo seguro

Si el Cuadricóptero pierde la conexión con el transmisor, cambia al modo de vuelo seguro y el sistema de control de vuelo automático controlará el Cuadricóptero, lo que hará que vuele de regreso al punto inicial y que aterrice de forma segura. Esto reduce la probabilidad de que el Cuadricóptero se pierda o choque en caso de que se pierda la señal del transmisor.

- Punto inicial: se refiere a la posición del Cuadricóptero en la que este recibe correctamente la señal del GPS.

4.1 Cuando ingresar al modo de vuelo seguro

(1) El transmisor está apagado.
(2) El Cuadricóptero excede el rango efectivo de la señal del transmisor.
(3) Existe interferencia con el transmisor.

4.2 Procedimiento de vuelo seguro

En caso de que pierda el control del Cuadricóptero durante el vuelo, el Cuadricóptero seguirá de forma automática el siguiente procedimiento:
(1) El Cuadricóptero reduce la velocidad automáticamente y sobrevuela.

(2) Si el Cuadricóptero vuelve a obtener la señal del transmisor en 2 segundos, el control de vuelo regresa al modo normal y el Cuadricóptero no ingresará el modo de vuelo seguro para volar de regreso de forma automática al punto inicial.

(3) Si el Cuadricóptero no obtiene la señal del transmisor en un tiempo de 2 segundos, el Cuadricóptero ingresa al modo de vuelo seguro e inicia el control de vuelo automático para volar de regreso al punto inicial. El Cuadricóptero continuará sobrevolando durante 15 segundos y evaluará la altitud relativa encima del punto inicial. Si la distancia es superior a 25 metros, el cuadricóptero comenzará a volar de regreso al punto de origen. Si la altitud es menor a 25 metros, el Cuadricóptero se elevará 25 metros por encima del punto inicial y enseguida regresa. Cuando el Cuadricóptero alcanza el punto inicial, planeará por 5 segundos y enseguida aterriza automáticamente.

- Para garantizar que el Cuadricóptero regrese al punto inicial en el modo de vuelo seguro, asegúrese de que la señal del GPS sea lo suficientemente potente antes de volar.
- El Cuadricóptero no puede evitar obstáculos en su trayecto de regreso cuando vuela en el modo de vuelo seguro.

4.3 Cómo obtener el control en el modo de vuelo seguro

Cuando el Cuadricóptero se encuentra fuera de control, active el interruptor S4 del transmisor varias veces para cambiar al modo de vuelo. Una vez restaurada la señal, el transmisor volverá a obtener el control y podrá continuar con el uso del mismo para operar el Cuadricóptero.

5 Función de alarma de batería baja

Cuando se agota la batería del Cuadricóptero, debe aterrizar tan pronto como sea posible, o el Cuadricóptero podría perder por completo la alimentación y chocar, dañando el Cuadricóptero u ocasionando peligros. Por razones de seguridad, El AP11 define la alarma de bajo voltaje nivel 1 (nivel de batería inferior al 50 %) y la alarma de bajo voltaje nivel 2 (nivel de batería inferior al 20 %) y envía alarmas con indicadores tanto en el Cuadricóptero como en el mando a distancia.

Alarma de batería	Estado de indicador de vuelo	Riesgo de baja energía
Alarma de baja energía	Los 4 indicadores del brazo parpadean lentamente (se alternan entre el estado encendido/apagado en 1 s)	En la condición de alarma nivel 1, el Cuadricóptero vuela normalmente durante unos minutos y enseguida inicia la alarma nivel 2. En este caso, mantenga el Cuadricóptero a la vista y no vuele demasiado alto o muy lejos.
Alarma de energía extremadamente baja	Los 4 indicadores del brazo parpadean rápidamente (parpadean dos veces en 1 s)	En la condición de alarma nivel 2, el Cuadricóptero vuela normalmente durante unos minutos y enseguida inicia el modo de vuelo seguro. En este caso, vuele de regreso y aterrice el Cuadricóptero tan pronto como sea posible, y no presione excesivamente el acelerador ni realice maniobras forzadas.

Durante el aterrizaje automático por baja energía, puede volver a obtener el control del Cuadricóptero cambiando al interruptor de modo de vuelo S4. Sin embargo, no lo realice repetidamente, ya que podría ocurrir lo siguiente:

(1) Se reduce la vida útil de la batería debido a sobrecargas.

(2) El Cuadricóptero puede chocar debido a insuficiente energía.

Interfaces de actualización de software en PC

1.Instalación de software

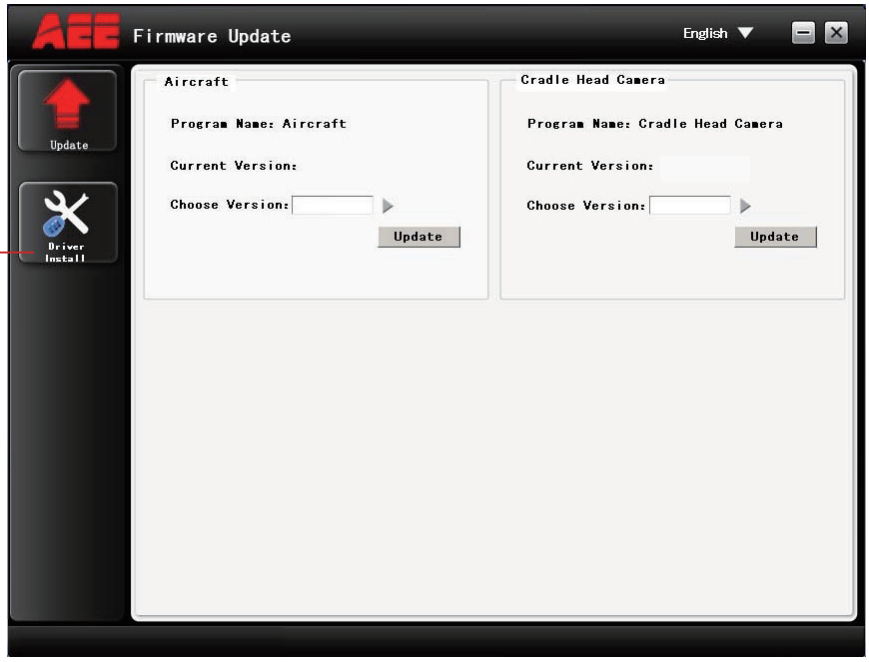
Haga clic en el icono

para instalar el software y siga las instrucciones para completar la instalación.

2. Instalación de controlador

(1) Haga doble clic en el icono

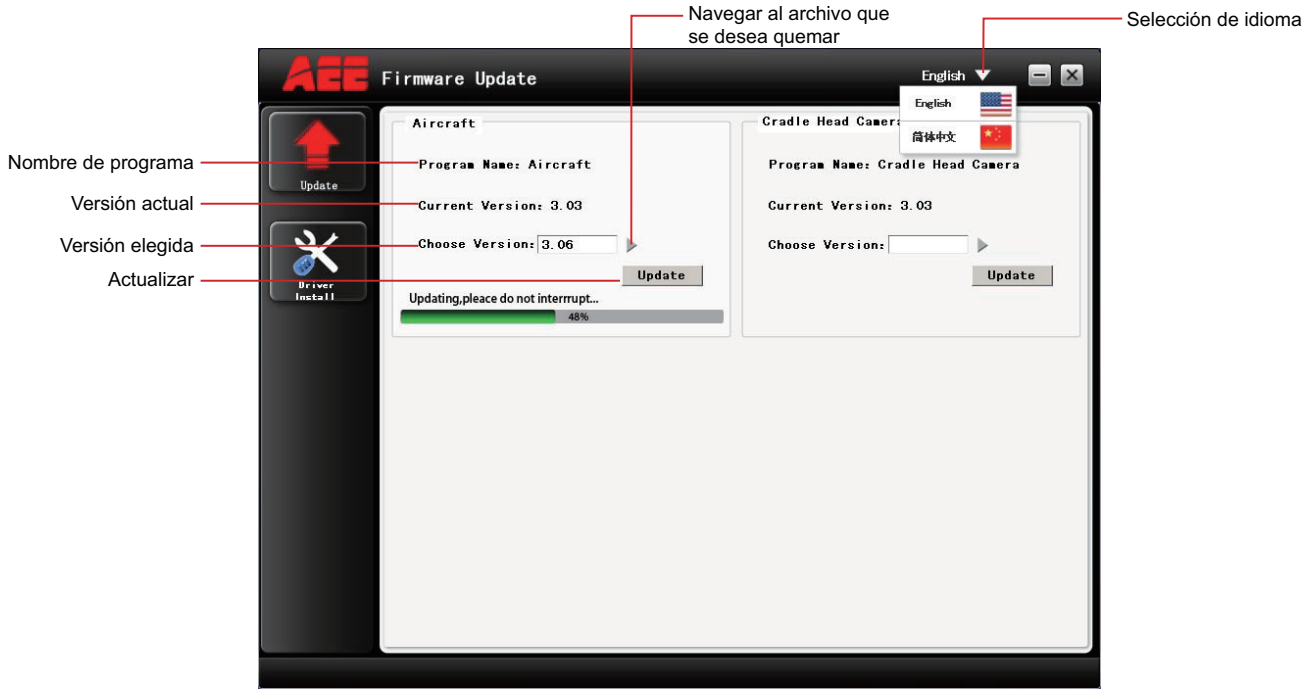
para abrir el software.



Instalación de controlador

(2) El controlador debe instalarse antes del uso inicial. Cuando finalice la instalación del controlador, se visualizará el cuadro de diálogo “Controlador instalado correctamente” (vea la siguiente figura). Haga clic en “OK” para finalizar la instalación.

3. Explicación de interfaz



La interfaz de actualización de software del PC es muy simple. Se divide principalmente en dos áreas: área de grabación de programa de control principal; área de grabación de programa PTZ. .

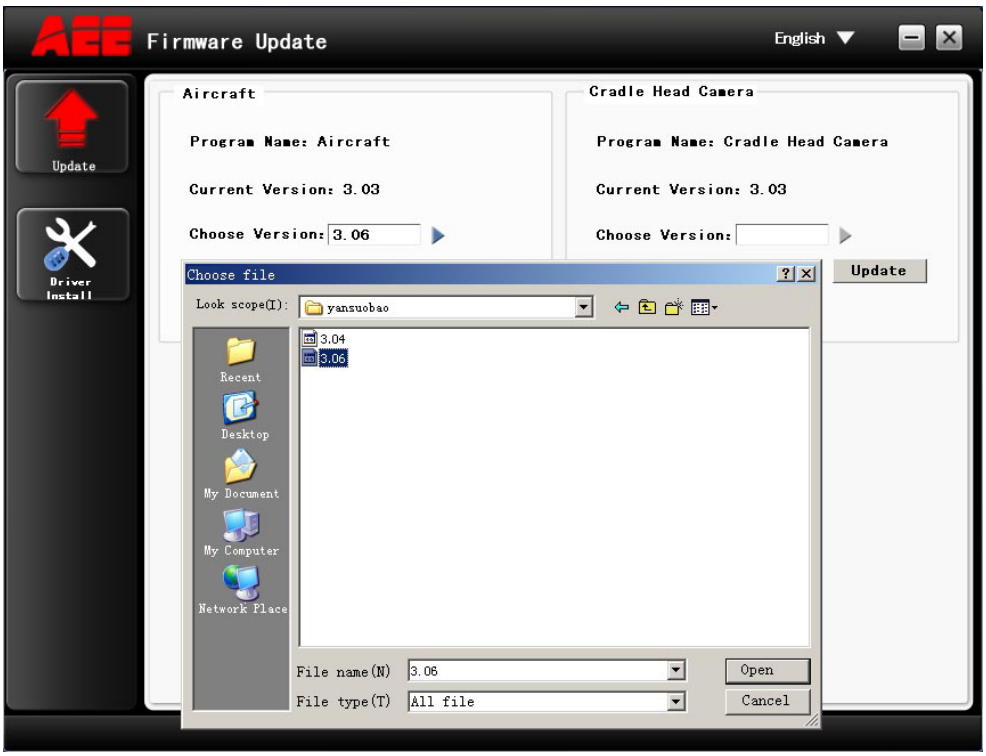
4. Pasos de actualización

(1) Abra el software.

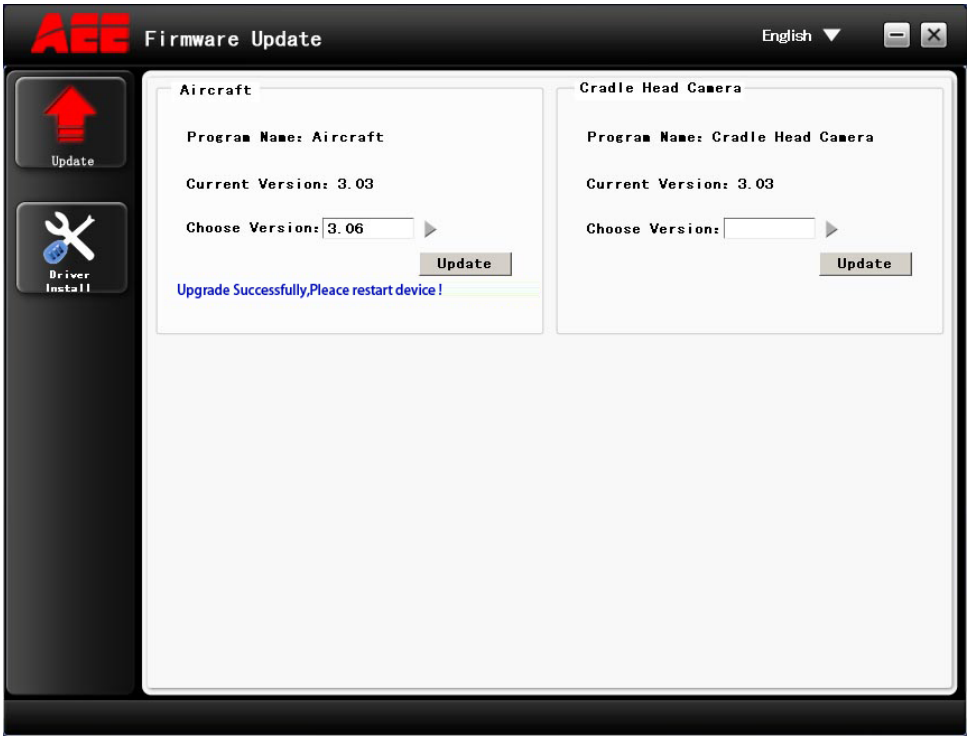
(2) Conecte el dispositivo (es decir, AP11) al PC por medio del cable de datos; se mostrará la información del puerto serial del PC conectado.

Observaciones: Después de conectar el dispositivo; este ingresará al estado de actualización.

(3) Haga clic en el botón “Navegar al archivo que se desea quemar” para seleccionar el archivo que desea quemar; enseguida haga clic en “Actualizar”. El software iniciará la actualización automática y muestra la barra de progreso de actualización.



(4) Después de actualizar correctamente el archivo, espere un momento. El software mostrará un aviso que indica que la actualización se realizó exitosamente y recuerda al usuario que reinicie el dispositivo. Ahora se habrá completado el proceso de actualización.



Apéndice

1 Descripción de los indicadores comunes

Estado normal	
Los indicadores delantero y trasero permanecen encendidos; el indicador de cola permanece encendido.	La señal GPS es lo suficientemente potente.
Los indicadores delantero y trasero permanecen encendidos; el indicador de cola parpadea lentamente	Buscando señales GPS
Advertencias y estado anormal	
Los indicadores delantero y trasero parpadean lentamente	Alarma de baja alimentación (alarma de alimentación baja de primer nivel)
Los indicadores delantero y trasero parpadean rápidamente	Alarma de energía extremadamente baja (alarma de alimentación baja de segundo nivel)

Para obtener detalles específicos sobre los indicadores, consulte "Preparación del Cuadricóptero" en la sección 2.3 Indicadores de vuelo.

2 Especificaciones

Cuadricóptero	
Peso	1.65kg
Precisión de sobrevuelo	Horizontal: ±2,5 m, Vertical: ±0,8 m
Ángulo máximo de inclinación	30°
Velocidad máxima de ascenso/descenso	Ascenso: 6 m/s ; Descenso: 4 m/s
Velocidad máxima de vuelo	20 m/s (No recomendado)
Longitud en diagonal	450 mm
Tiempo de vuelo	20 min
Cámara(sólo para la AEE S61 cámara)	
Tamaño de sensor	1/2,3
Píxeles efectivos	16 Megapíxeles (MP)
Resolución	4608 x 3456
Grabación de vídeo HD	Máximo 1080P/ 60 fps (sistema NTSC), 1080P/ 50 fps (sistema PAL), 720P/ 120 fps
Transmisor	
Distancia de transmisión de datos	≤700 m
Horas laborales	20h
Corriente de funcionamiento/Voltaje	150 mA/6 V
Batería	4 baterías AA
Repetidora Wi-Fi	
Frecuencia de operación	2,4 GHz
Distancia de comunicación (exteriores)	≤400 m
Transmisión de energía	≤ 17 dBm
Consumo de energía	1,5 W

3 Solución de problemas

3.1 Solución de errores de la posición de los mandos del transmisor (cuando no están en la posición central/neutral)

Si los mandos del transmisor no están en la posición neutral, no será posible poner en marcha los motores al realizar la CSC. Estos errores usualmente ocurren en dos casos:

1. Cuando el Cuadricóptero está encendido, el mando (excepto el acelerador) no está en la posición neutral.

Solución: Mueva todos los mandos del transmisor a la posición neutral y reinicie el Cuadricóptero para volver a registrar la posición neutral. Si el problema persiste, podría deberse a otra causa.

2. Los mandos del transmisor han sido recortados, lo que ocasiona que se desvíen en la posición neutral, por ej., existe una asimetría muy grande en la posición del mando del Cuadricóptero. Solución: Vuelva a calibrar el mando a distancia

(a) El interruptor S2 se usa para calibrar el mando. Gire el S2 a la posición 3

, y enseguida encienda el mando a distancia, en ese momento el indicador de estado empieza a parpadear (indicando que ha iniciado la calibración de los mandos). Gire los mandos izquierdo y derecho en el sentido horario y antihorario respectivamente la máxima carrera para dos ciclos y enseguida libere los mandos (asegúrese de que los mandos permanezcan a la máxima carrera durante este proceso). El indicador de estado central se apagará. Finalmente, gire S2 a la posición 1

, el indicador de captura de fotos y vídeo se encenderá (verde). Ahora la calibración se ha completado exitosamente.

(b) Vuelva a poner en marcha el Cuadricóptero y preste atención si funciona correctamente.

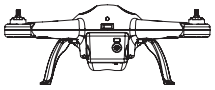
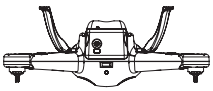
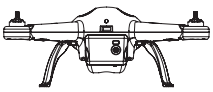
Si el problema persiste, regrese el transmisor para repararlo.

3.2 Soluciones de anormalidades del acelerómetro

3.2.1 Situaciones que requieren la calibración

(1) Los datos del acelerómetro son anormales; las cuatro luces de brazo delantero parpadean rápidamente.
(2) La estructura mecánica del Cuadricóptero cambia.
(3) La distancia de deriva es significativa durante el vuelo.

3.2.2 Pasos de calibración

1	2	3	4	5
				
Coloque el Cuadricóptero sobre una superficie plana y nivelada; encienda el mando a distancia y el Cuadricóptero en secuencia	Después de encender normalmente el Cuadricóptero, encienda el interruptor S4 en el mando a distancia entre las posiciones 1 y 3 por más de 5 veces (por ejemplo, 5 ciclos de cambio); la luz de cola del Cuadricóptero parpadeará rápidamente y el Cuadricóptero ingresará al modo de espera de calibración(S4-->NRM)	Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media. El comando del acelerómetro ha sido enviado exitosamente	Cuando se enciendan las cuatro luces de brazo y permanezcan encendidas nuevamente, coloque el Cuadricóptero sobre el suelo de forma vertical (para evitar que se raye la carcasa, se sugiere que se aplique una esponja). Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media	Cuando se enciendan las cuatro luces de brazo y permanezcan encendidas nuevamente, incline los cuatro soportes del Cuadricóptero contra una pared (con la nariz orientada hacia abajo) para que esté en línea perpendicular al suelo. Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media
6	**7**	**8**	**9**	
				
Cuando se enciendan las cuatro luces de brazo y permanezcan encendidas nuevamente, incline los cuatro soportes del Cuadricóptero contra una pared (con la nariz orientada hacia la izquierda) para que esté en línea perpendicular al suelo. Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media	Cuando se enciendan las cuatro luces de brazo y permanezcan encendidas nuevamente, incline los cuatro soportes del Cuadricóptero contra una pared (con la nariz orientada hacia arriba) para que esté en línea perpendicular al suelo. Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media	Cuando se enciendan las cuatro luces de brazo y permanezcan encendidas nuevamente, incline los cuatro soportes del Cuadricóptero contra una pared (con la nariz orientada hacia la derecha) para que esté en línea perpendicular al suelo. Gire los mandos del mando a distancia a la parte inferior hasta que las cuatro luces del brazo se apaguen y enseguida, regrese los mandos a la posición media	Por último, si las cuatro luces del brazo dejan de parpadear rápidamente simultáneamente, indica que se ha realizado la calibración del acelerómetro. De lo contrario, el acelerómetro debe volver a calibrarse.	

Advertencia: Para evitar lesiones o pérdidas accidentales, quite las hélices antes de la calibración.

3.3 Soluciones de anormalidades del giroscopio

3.3.1 Situaciones que requieren la recalibración

(1) Los datos del giroscopio son anormales; las cuatro luces de brazo delantero parpadean rápidamente.
(2) La estructura mecánica del Cuadricóptero cambia.
(3) La distancia de deriva es significativa durante el vuelo.

3.3.2 Pasos de calibración

1	2	3	4

Coloque el Cuadricóptero sobre una superficie plana y nivelada; encienda el mando a distancia y el Cuadricóptero en secuencia	Después de encender normalmente el Cuadricóptero, encienda el interruptor S4 en el mando a distancia entre las posiciones 1 y 3 por más de 5 veces (por ejemplo, 5 ciclos de cambio); la luz de cola del Cuadricóptero parpadeará rápidamente y el Cuadricóptero ingresará al modo de espera de calibración	Gire los mandos del mando a distancia a la parte superior, espere hasta que las cuatro luces de los brazos del Cuadricóptero empiecen a parpadear lentamente y enseguida, suelte los mandos. El comando del giroscopio ha sido enviado exitosamente (No mueva el Cuadricóptero durante la calibración)	Por último, si las luces del brazo trasero permanecen encendidas (rojo), indica que se ha realizado la calibración exitosamente. De lo contrario, el giroscopio debe volver a calibrarse.

Advertencia: Para evitar lesiones o pérdidas accidentales, quite las hélices antes de la calibración.

3.4 El Cuadricóptero está fuera de vista y desconectado de Wi-Fi

Apague el transmisor y deje que el Cuadricóptero regrese automáticamente. Asegúrese de que no existan obstrucciones en la ruta de regreso del Cuadricóptero y que usted esté familiarizado con los procedimientos de recuperación de control del Cuadricóptero.

Apague el transmisor para activar el modo de vuelo seguro y el Cuadricóptero empezará a volar de regreso, descenderá y aterrizará en el punto inicial. Asegúrese de que no existan obstáculos entre el AP11 y el punto inicial y que esté familiarizado con el procedimiento de recuperación de control.

3.5 Error de reconexión de Wi-Fi

Después de desconectar el dispositivo móvil del Cuadricóptero, el dispositivo móvil podría conectarse de forma automática a otras redes Wi-Fi. Compruebe si el dispositivo móvil está conectado a otra red Wi-Fi.

3.6 Precauciones al usar la aplicación en múltiples dispositivos móviles

Si se usa la aplicación en un dispositivo móvil y enseguida se abre en otro dispositivo móvil. Asegúrese de que ha cerrado sesión en la aplicación del primer dispositivo móvil, de tal manera que la aplicación se pueda usar normalmente en el segundo dispositivo móvil.

3.7 Cómo aterrizar de forma estable el Cuadricóptero

Antes de realizar la CSC, mueva hacia abajo el mando de aceleración a un nivel del 5% inferior al nivel máximo y enseguida ejecute la CSC. De esta manera puede aterrizar el Cuadricóptero de forma estable.

Garantía limitada

Los productos AEE están garantizados contra cualquier defecto de fabricación, la única obligación de AEE en caso de que surjan defectos durante el periodo garantizado es la reparación o sustitución de la pieza defectuosa o del producto por la pieza equivalente o producto a discreción exclusiva de AEE. La transferencia, modificación o manipulación no autorizada de este producto está fuera del alcance de esta garantía, incluso si la pérdida o daño es ocasionado por defectos, negligencia o cualquier otro fallo del producto. Los daños resultantes por el uso, accidente o desgaste normal no están cubiertos por la garantía. AEE no asume ninguna responsabilidad por accidentes, lesiones, muerte, pérdidas o cualquier reclamo relacionado por o resultante del uso de este producto. En ningún momento AEE se hará responsable por daños incidentales o resultantes relacionados con el uso de este producto o alguna de sus piezas. Debido a la posible negligencia por parte del usuario, este producto no está garantizada contra fugas en la carcasa a prueba de agua o por daños resultantes. La devolución o cambio de piezas de piezas y/o productos se encuentra sujeto al envío, manipulación, sustitución y/o pagos de almacenamiento.

Si experimenta un problema con el producto AEE adquirido, póngase en contacto con nuestro Equipo de soporte para el cliente visitando nuestro sitio web www.aee.com.

Para el periodo garantizado o condiciones de la misma, consulte www.aee.com para obtener más detalles.

Consejo: Si adquirió este producto con un distribuidor autorizado AEE, le recomendamos que primero se ponga en contacto con ellos para obtener asistencia técnica.

AEE TECHNOLOGY GMBH declara, bajo su responsabilidad, que este aparato cumple con los dispuesto en la Directiva 99/05/CE, del Parlamento Europeo y del Consejo de 9 de marzo de 1999, transpuesta a la legislación española mediante el Real Decreto 1890/2000, de 20 de noviembre

AEE DRONES

... ONLY THE SKY IS YOUR LIMIT

TORUK AP11

AEE TECHNOLOGY GMBH
Zeppelinstraße 4, 85399 Hallbergmoos, Germany
Copyright 2015 AEE Technology GmbH. All rights reserved.

europeservice@aee.com · www.aee.com